두산 Rokey Boot Camp

스터디 주간 활동 보고서

| 팀명 | Rokey Dan | 제출자 성명 | 한준모 |
|-------|---|-----------|-----|
| 참여 명단 | 위석환, 이호준, 한준모 | | |
| 모임 일시 | 2025년 1월 31일 19시 ~ 20시(총 1시간) | | |
| 장소 | Discord | 출석 인원 | 3 |
| 학습목표 | ros pkg build 및 overlay&underlay , topoic sub, pub python , launch file | | |
| | Beginner: Client libraries 내용 공부 | | |
| | topic 과 service subscribe & publish 작성법 by python | | |
| | overlay & underlay concepts and pkg build method | | |
| 학습내용 | launch file 작성법 | | |
| | 지난 주에 못했던 moveit quickstart 진행 및 ign gazebo 설치 | | |
| | python 시험 대비 자료 공유 | | |
| | | | |
| 학습내용 | 지난 주에 못했던 moveit quickstart 진행 및 ign gazebo 설치 | | |

| 활동평가 | 설날이 껴 있어 많은 진도를 나가지 못함. 하지만 어느정도 ros2에 대한 기본적인 내용들을 공부를 했음. 가장 많이 사용되는 topic 과 launch file 작성법을 공부할 수 있었음. 추가적으로 그동안 공부 했던 CLI 명령어들을 moveit quick start 에 사용해보며 rqt-graph 와 node들을 통해 어떤식으로 구성이되어 있는지 대략적인 흐름을 알게 되었음. 추자가적으로 시뮬레이션 상에서 로봇을 돌리기 위해서는 로봇이 필요하고 이 로봇은 urdf 파일로 작성이되어있으며 tf 라는 것으로 묶여 있음. 따라서 관련 좌표계 변환이나 urdf file 작성법을 알아야하며 역학적으로 이해하여야함. | |
|-------|--|--|
| 과제 | 개인적으로 python 시험 대비하고 마지막에 공부한 내용 정리. | |
| 향후 계획 | - 다음주 계획 2/11 python test 로 인해 각자 python 시험 대비를 목표로 공부하고자함 차주 스터디 계획은 없음. 2/11 이후 부트캠프에서 안배우는 내용을 위주로 공부를 하기로 방향성을 잡기로함. 따라서 modern Robotics를 공부하기로 결정. | |

| | 스터디 날짜는 2/11 시험 끝나고 범위를 설정해두고 공부하는 내용을 다음주에 발표하는 방식으로 진행하고자함. |
|-------|--|
| 첨부 자료 | 리눅스 자료정리 git https://github.com/Rokey-3-team2-study/linux_study discord study 사진 |