

두산 Rokey Boot Camp

스터디 주간 활동 보고서

팀명	RokeyDan	제출자 성명	한준모
참여 명단	이호준, 위석환, 한준		
모임 일시	2025 년 04 월 30 일 16 시 30 분~ 17 시 30 분(총 1 시간)		
장소	Discord	출석 인원	3
학습목표	Doosan robot 을 이용한 pick and place and paper preview		
학습내용	Doosan robot 을 이용한 pick and place 해보기 moveit2 좀 더 깊이 있게 공부하기. Doosan robot source code 파악하기 RT1, RT2		
활동평가	단순히 doosan robot 에다가 gripper 를 macro 로 추가를 해서 달아서 moveit2 를 tutorial 을 해보면 되는 수준으로 알았다. 하지만 생각보다 과정은 험난했다. girpper 는 onrobot 의 rg2 로 ros1 만 지원이 되는 gripper 이다. 따라서 ros2 로 구성이 되어 있는 gripper 는 찾아 볼 수 없었다. 따라서 ros1 에서 ros2 code 로 변환을 해야한다. 하지만 문제가 있다. Doosan robot 은 ign gazebo 를 기준으로 되어 있고 girpper 를 mimic 으로 움직이게 하는 plugin 이 없다는 것이었다. 따라서		

	<p>여러가지 시도를 해보았고 성공을 했지만 controller 가 잘 안먹었다. 정확한 이유를 찾지 못하였다.</p> <p>또한 moveit2 는 c++ api 만 제공을하고 python api 는 지원이 안된다는 사실이 있었다. c++를 할 줄몰랐기에 이참에 한번 도전해보자는 마음으로 ros2 topic 부터 action parameter 까지 c++로 짜는 방법을 공부했다.</p> <p>다른 학우들은 RT1 RT2 에대해서 공부를 하고 그 소스코드를 local 에서 실행해보다가 실패를 하였고</p> <p>또 다른 학우는 doosan robot 이 moveit2 가 gazebo 에 연결이 안되어있어서 연결해보는 작업을 하였다.</p>
과제	없음.
향후 계획	<p>이제 스터디는 막을 내리게 되었다. 하지만 그동안 꾸준히 참여해온 3명에서 여러 로봇 대회나 해커톤에 도전해 볼 생각이다.</p> <p>당장 실습 기간에 이 3명에서 기존 수업 외의 또 다른 프로젝트도 진행해볼 예정이다.</p>

첨부 자료