

## ROS2 day2 ai 사용 보고서

2025407012/로봇학부/송연우

1. 사용 ai: chat GPT
2. 사용 이유: subscribe node의 비정상적 메시지 수신 해결
3. 사용 위치: day2 hw1 subscribe 소스파일의 아래 사진 코드

```
26     private:
27     void topic_callback(const custom_interfaces::msg::AddTwoInts & msg)
28     {
29         RCLCPP_INFO(this->get_logger(),
30                     "Received message: '[%lld, %lld]'",
31                     static_cast<long long>(msg.b[0]),
32                     static_cast<long long>(msg.b[1]));
33     }
34     rclcpp::Subscription<custom_interfaces::msg::AddTwoInts>::SharedPtr subscriber;
35
36     };
```

4. 비고: 사용자 지정 자료형으로 메시지 발행(0, 1) 후 수신부의 터미널 출력에서 (0,쓰레기값)으로 출력되어 출력 포맷의 문제가 의심되어 다음 코드로 변경했습니다. 하지만 포맷의 문제가 아니었는데 출력이 정상적으로 돌아오지는 않았습니다.