

# ROS2 2일차 과제

19기 예비단원 이원준

## 과제 1 - 소스코드 설명

- 1일차의 1번, 2번 과제의 메소드를 대거 활용했으므로 1일차와 다른 방법을 사용한 배경색 변경 코드의 로직 위주로 설명하겠다 .
- 1일차와 마찬가지로 비동기 파라미터 클라이언트를 선언했는데 선언한 방식이 조금 차이가 있다.
- 이때 `parameter_client`가 노드의 특정 메소드에 접근하지 못하는 문제가 있어서

배경색 변경이 진행되지 않았는데, 이는 1일차와 달리 `parameter_client`가 `QNode` 자체에서 초기화 되었기 때문에 발생하는 문제였다. 따라서 `parameter_client`는 `rclcpp`의 `Node` 객체와 연결됨이 요구되었다.

- 이번 과제의 파라미터 클라이언트는 생성자 매개변수를 (`node`, `"turtlesim"`)로 세팅했는데 이를 통해 `QNode`는 `rclcpp::Node`의 멤버인 `node` 객체를 통해 설정했다.
- 아쉬운 점으로는 1일차의 거북이 모양 변경 메소드를 해결하지 못했다는 점이다.
- 또한 `ui`에서 토픽 메시지 로그창이 좌측 상단에 고정되고 이를 코드로 `grid`나 레이아웃이나 위치 이동등의 메소드를 사용하면 기존 `UI`가 묻혀버리는 문제가 발생했다. 이부분을 해결하지 못하였다.

사진 1.

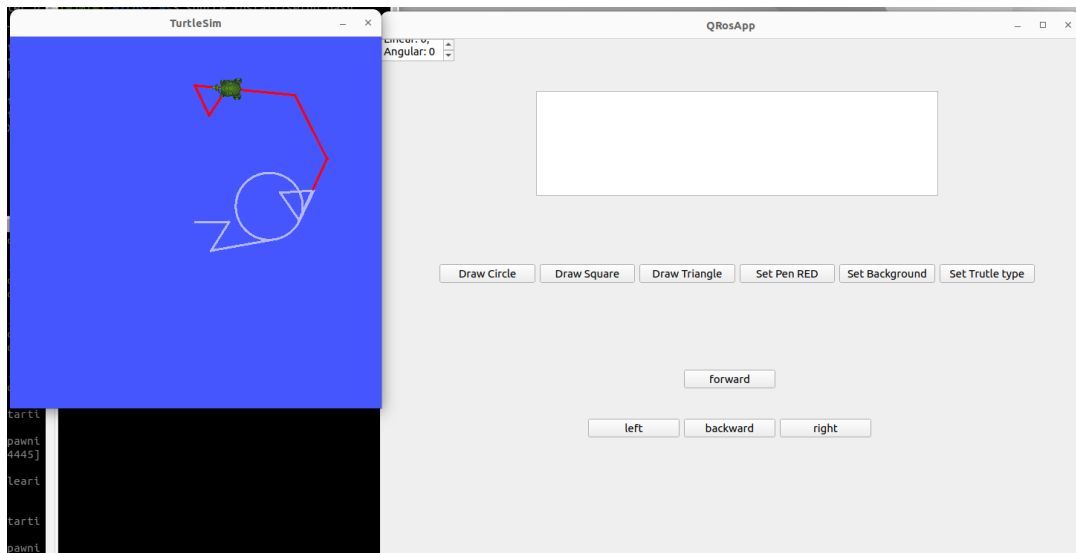
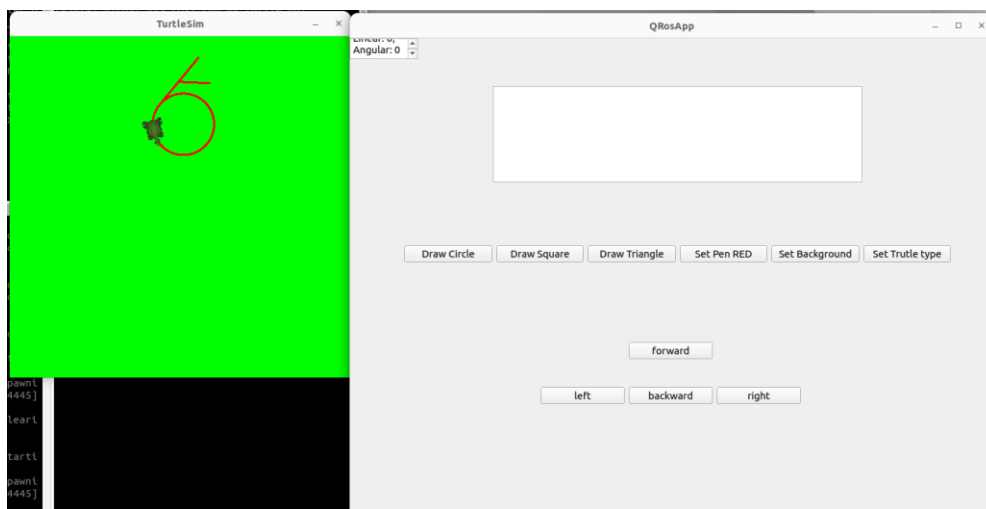


사진 2 .



## 과제 2

- Talker와 listener 노드를 string 타입의 메시지를 기반으로 토픽 통신하게 설정하였다.

- Listener 노드의 시그널을 통해 ui상에 메세지 정보를 업데이트 할 수 있게 설정 하였다.

사진 1.

