

20_17일차_진행사항_SEED_김윤호_오후 : 네이버 카페

웹 클립

웹 접근성이 좋은 모바일 웹에서 사용하겠습니까?

NAVER

카페홈 이웃 가입카페 ▼ 새글 내소식 채팅 Zero ▼

연희직업전문학교_robotics

https://cafe.naver.com/yhrobotics

네이버 해피빈 펀딩

공정무역 에센셜 오일
블렌딩 시리즈

클릭하고 기부콩 1개 받기

댓글 0 URL 복사

카페정보 나의활동

수정 삭제



메니저 **배진호**
since 2021.07.12.
카페소개

앞새1단계

6주 뒤 **카페등급**이 한단계
내려갈 수 있어요. 더 자주 만나요!

자세히 보기

우리카페맵 주 0회

주제 컴퓨터/통신 > 소프트웨어

카페 글쓰기

카페 채팅

즐거찾는 게시판

전체글보기 4,908

수료생_커뮤니티

라이다3기

라이다4기 N

자유게시판

최근 댓글 · 답글

- 20_17일차_진행사항_해보...
- 20_17일차_진행사항_SEE...
- 20_17일차_진행사항_해보...
- 20_17일차_진행사항_SEE...
- 20_17일차_진행사항_해보...

이전 | 다음

카페탈퇴하기



궁금한게 있을 땐
카페 스마트봇

라이다4기

20_17일차_진행사항_SEED_김윤호_오후

일반멤버

2022.08.17. 14:18 조회 6

1. rc car에선 키보드로 조작 테스트까지만 구현해 볼 예정

```
pi@raspberrypi:~/ros_catkin_ws/src/rc_car_ros/rc_regulator/src $ python3 rc.py
Traceback (most recent call last):
  File "rc.py", line 12, in <module>
    import tf
  File "/opt/ros/melodic/lib/python2.7/dist-packages/tf/__init__.py", line 30, in
  in <module>
    from tf2_ros import TransformException as Exception, ConnectivityException,
LookupException, ExtrapolationException
  File "/opt/ros/melodic/lib/python2.7/dist-packages/tf2_ros/__init__.py", line
38, in <module>
    from tf2_py import *
  File "/opt/ros/melodic/lib/python2.7/dist-packages/tf2_py/__init__.py", line 3
8, in <module>
    from ._tf2 import *
ImportError: dynamic module does not define module export function (PyInit__tf2)
pi@raspberrypi:~/ros_catkin_ws/src/rc_car_ros/rc_regulator/src $ python rc.py
Traceback (most recent call last):
  File "rc.py", line 17, in <module>
    from ackermann_msgs.msg import AckermannDriveStamped
ImportError: No module named ackermann_msgs.msg
```

- github에 있던 코드 받아서 실행하기위한 트러블 슈팅

- python 버전 문제로 실행안되어서 python3가 아닌 python으로 실행



Double-CC commented on 25 Nov 2019

Errors like this are caused by python version problem. Your tf package can only be used by python2, so just change the first line of your spawn_model script: from `#!/usr/bin/env python` to `#!/usr/bin/env python2.7`.

```
pi@raspberrypi:~/ros_catkin_ws/src/rc_car_ros/rc_regulator/src $ python rc.py
Traceback (most recent call last):
  File "rc.py", line 17, in <module>
    from ackermann_msgs.msg import AckermannDriveStamped
ImportError: No module named ackermann_msgs.msg
```

- 해결하고 나니 다음 에러 발생

- git으로 패키지 다운로드 후 build 적용할 예정

```
pi@raspberrypi:~/ros_catkin_ws/src $ git clone https://github.com/ros-drivers/ackermann_msgs.git
remote: Enumerating objects: 129, done.
remote: Counting objects: 100% (14/14), done.
remote: Compressing objects: 100% (12/12), done.
remote: Total 129 (delta 4), reused 8 (delta 2), pack-reused 115
오브젝트를 받는 중: 100% (129/129), 18.43 KiB | 1.23 MiB/s, 완료.
델타를 알아내는 중: 100% (56/56), 완료.
```

```
pi@raspberrypi:~/ros_catkin_ws $ rosinstall_generator ackermann_msgs --rosdistro melodic --deps --wet-only --tar > melodic-ackermann_msgs.rosinstall
```

```
pi@raspberrypi:~/ros_catkin_ws $ wstool merge -t src melodic-ackermann_msgs.rosinstall
Performing actions:

  Add new elements:
    ackermann_msgs

Config changed, maybe you need run wstool update to update SCM entries.
Overwriting /home/pi/ros_catkin_ws/src/.rosinstall
update complete.
```

```
pi@raspberrypi:~/ros_catkin_ws $ wstool update -t src
Prepare updating https://github.com/ros-drivers-gbp/ackermann_msgs-release/archive/release/melodic/ackermann_msgs/1.0.1-0.tar.gz (version ackermann_msgs-release-release-melodic-ackermann_msgs-1.0.1-0) to /home/pi/ros_catkin_ws/src/ackermann_msgs
```

```
pi@raspberrypi:~/ros_catkin_ws $ rosdep install --from-paths src --ignore-src --rosdistro melodic -y -r --os=debian:buster
#All required rosdeps installed successfully
```

2. ros가 잘 작동하는지 turtlesim 테스트

- roscore 실행 시 다음과 같은 에러 발생하며 roscore 종료

```
pi@raspberrypi:~/ros_catkin_ws $ roscore
... logging to /home/pi/.ros/log/376a2bf8-1e05-11ed-89bd-b827eb9a7504/roslaunch-raspberrypi-7584.log
Checking log directory for disk usage. This may take a while.
Press Ctrl-C to interrupt
Done checking log file disk usage. Usage is <1GB.

started roslaunch server http://localhost:46491/
ros_comm version 1.14.13

SUMMARY
=====

PARAMETERS
* /roscpp: melodic
* /rosversion: 1.14.13

NODES

auto-starting new master
process[master]: started with pid [7802]
ROS_MASTER_URI=http://localhost:11311/

setting /run_id to 376a2bf8-1e05-11ed-89bd-b827eb9a7504
ERROR: cannot launch node of type [roscpp/roscpp]: Cannot locate node of type [roscpp] in package [roscpp]. Make sure file exists in package path and permission is set to executable (chmod +x)
RLEException: failed to start core service [/roscpp]
The traceback for the exception was written to the log file
[master] killing on exit
```

- 구글링 결과 source ~/catkin_ws/devel/setup.bash로 해결 가능하다고 함

로스 런치시 'cannot launch node' 에러 해결



Petrus · 2020. 12. 23. 10:00

URL 복사

+이웃추가



ERROR: cannot launch node of type [] : Cannot locate node of type [] in package []
Make sure file exists in package path and permission is set to executable (chmod +x)

```
ERROR: cannot launch node of type [ars_40X/ars_40X_ros]: Cannot locate node of type [ars_40X_ros] in package [ars_40X]. Make sure file exists in package path and permission is set to executable (chmod +x)
ERROR: cannot launch node of type [ars_40X/ars_40X_rviz]: Cannot locate node of type [ars_40X_rviz] in package [ars_40X]. Make sure file exists in package path and permission is set to executable (chmod +x)
ERROR: cannot launch node of type [kalman_filter/extendedkf]: Cannot locate node of type [extendedkf] in package [kalman_filter]. Make sure file exists in package path and permission is set to executable (chmod +x)
process[rviz-5]: started with pid [4576]
ERROR: cannot launch node of type [ars_40X/ars_40X_obstacle_array]: Cannot locate node of type [ars_40X_obstacle_array] in package [ars_40X]. Make sure
```

e file exists in package path and permission is set to executable (chmod +x

위와 같은 에러 발생 시 home 터미널에서

아래를 입력해주고 다시 런치를 실행하면 된다

```
$ source ~/catkin_ws/devel/setup.bash
```

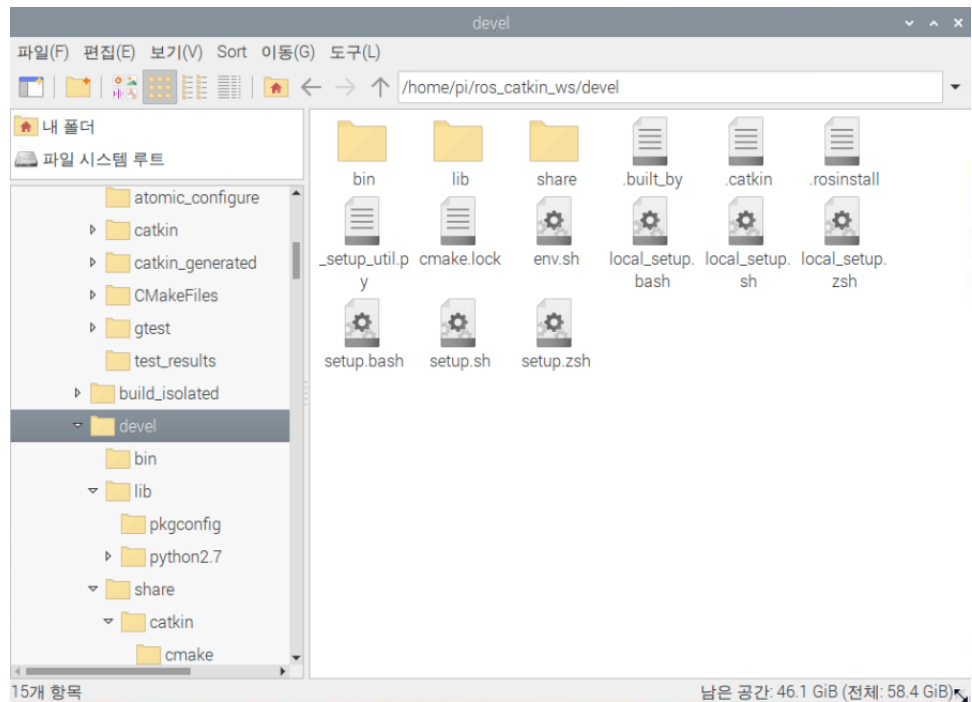
- source ~/ros_catkin_ws/devel/setup.bash 하지만 여전히 같은 에러 메시지

(source ~/ros_catkin_ws/devel/setup.bash는 특정 워크스페이스 사용하기 위해 스크립트 사용)

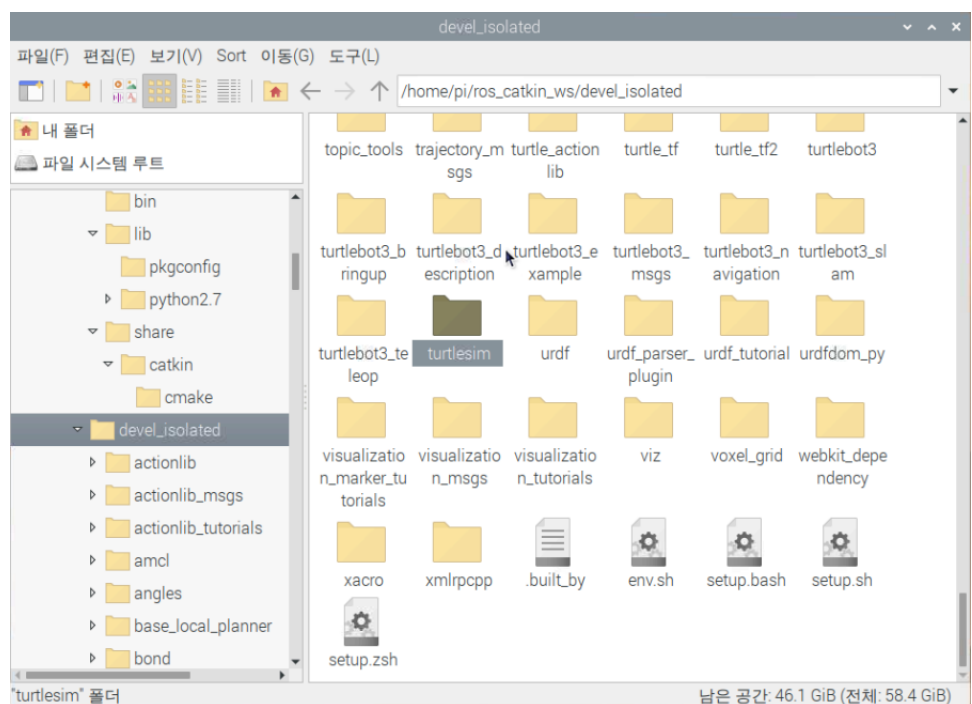
- 라즈베리파이에서 ros 설치시 _isolated가 붙은 폴더가 생각나 그 폴더로 적용하니 roscore가 작동됨

- source ~/ros_catkin_ws/devel_isolated/setup.bash

라즈베리파이는 패키지 관리하는 폴더가 다름

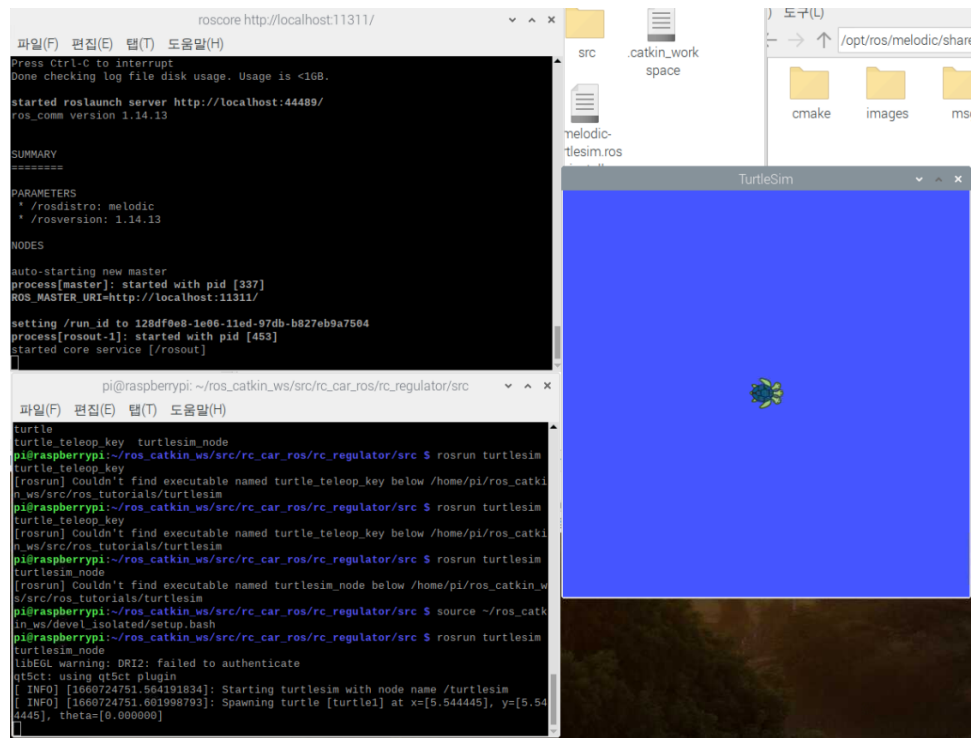


- devel 폴더

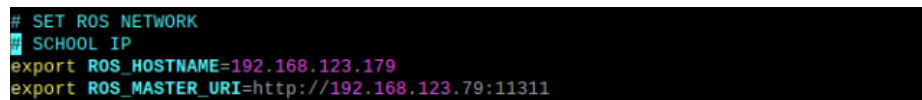


- devel_isolated 폴더

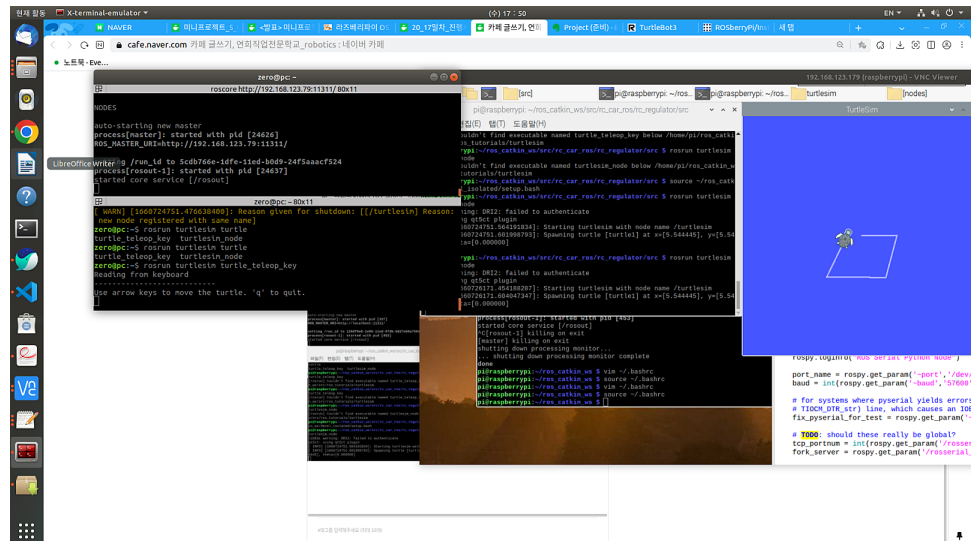
- 원하는 패키지(turtlesim)이 여기 안에 있었다.



데스크탑 PC에서 라즈베리파이의 turtlesim을 조작하기 위해 설정 변경



- ros_master_uri의 주소를 데스크탑 PC의 IP로 변경



- 데스크탑 PC에서 키보드로 라즈베리파이의 turtlesim을 조작이 가능함

김윤호님의 게시글 더보기

좋아요 0 댓글 0

블로그/카페 공유수 0 공유

댓글

김윤호

답글

글쓰기 답글 수정 삭제

목록 TOP

'라이다4기' 게시판 글

이 게시판 새글 구독하기

[프로젝트] 20_17일차_진행사항	배진호	09:30
[프로젝트] 19_16일차_진행사항	배진호	2022.08.16.
[프로젝트] 19_<PT>_중간점검_3	배진호	2022.08.16.
[프로젝트] <seminar> docker_기본	배진호	2022.08.12.
[프로젝트] 18_15일차_진행사항	배진호	2022.08.12.
		전체보기