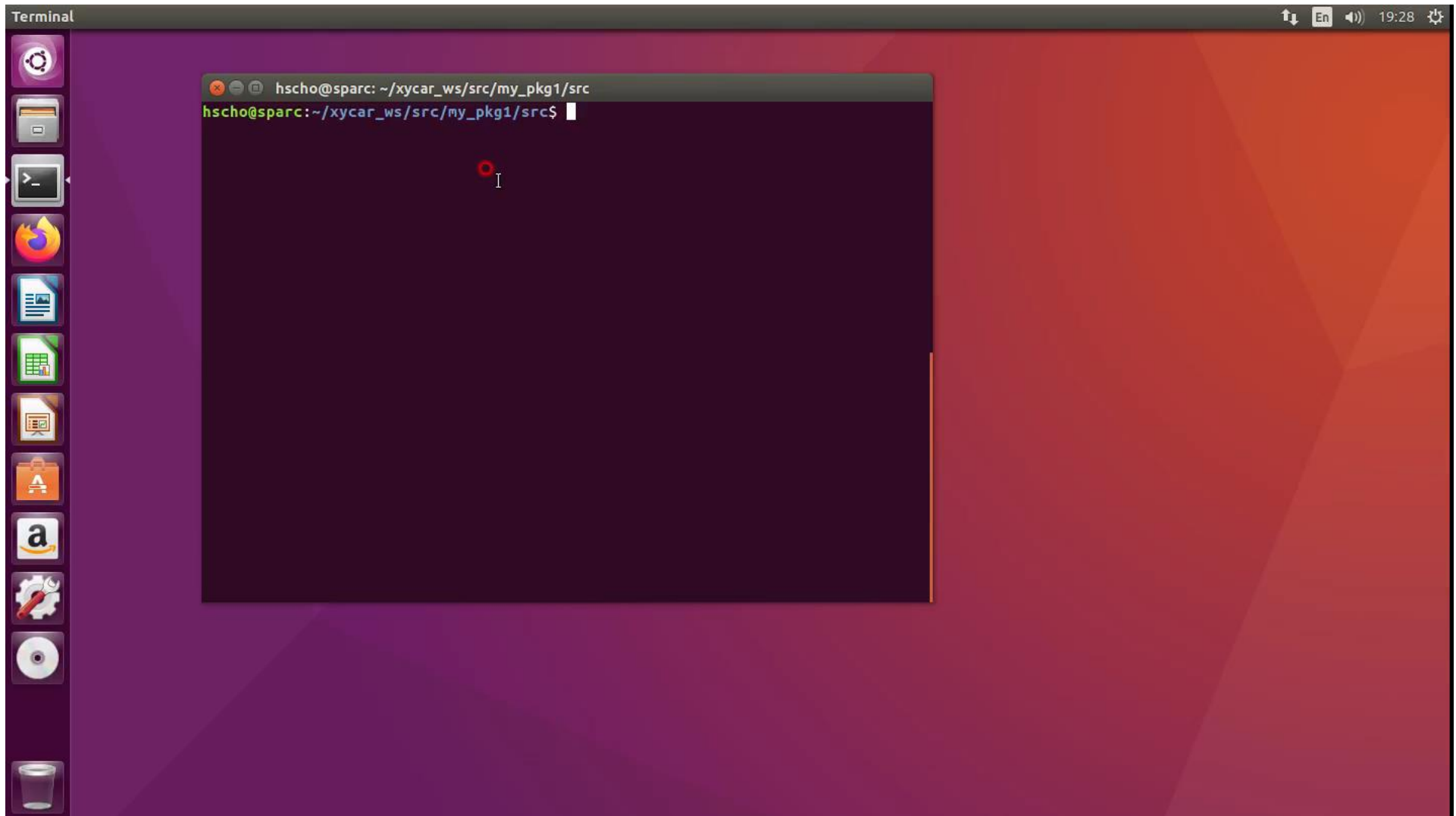


ROS 노드 통신 프로그래밍

실습 : 터틀심 8자 주행 시키기



과제 : turtlesim 8자 주행 시키기

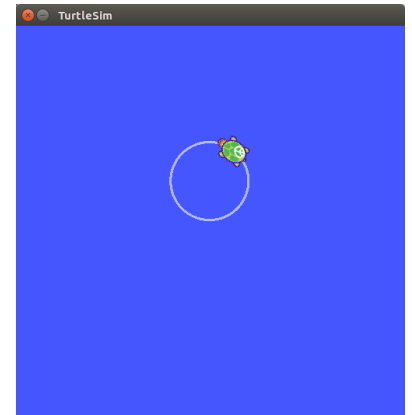


수행 방법

1. Rostopic 퍼블리시하는 명령어로 거북이를 움직이며 힌트를 얻는다.

```
$ rostopic pub -1 /turtle1/cmd_vel geometry_msgs/Twist -- '[2.0, 0.0, 0.0]'
```

```
'[0.0, 0.0, 1.8]'
```



2. 기존의 pub.py를 복사한 후 수정하여 코딩한다.

```
hscho@sparc: ~/xycar_ws/src/my_pkg1/src
hscho@sparc:~/xycar_ws/src/my_pkg1/src$ ls
pub.py  sub.py
hscho@sparc:~/xycar_ws/src/my_pkg1/src$ cp pub.py pub8.py
hscho@sparc:~/xycar_ws/src/my_pkg1/src$
hscho@sparc:~/xycar_ws/src/my_pkg1/src$ gedit pub8.py
```



Q&A

감사합니다.



(주)자이트론

허성민

smher@xytron.co.kr

