

자율주행 데브코스

ROS 예제코드 분석

(주)자이트론

허성민

smher@xytron.co.kr



Contents

과제 설명





ROS 예제코드 분석

과제 설명



파이썬 예제코드 분석

- 2개 파일의 소스코드 분석
 - teacher.py
 - student.py

teacher.py

```
1  #!/usr/bin/env python
2
3  import rospy
4  from std_msgs.msg import String
5
6  rospy.init_node('teacher')
7
8  pub = rospy.Publisher('my_topic', String)
9
10 rate = rospy.Rate(2)
11
12 while not rospy.is_shutdown():
13     pub.publish('call me please')
14     rate.sleep()
```

student.py

```
1  #!/usr/bin/env python
2
3  import rospy
4  from std_msgs.msg import String
5
6  def callback(msg):
7      print msg.data
8
9  rospy.init_node('student')
10
11 sub = rospy.Subscriber('my_topic', String, callback)
12
13 rospy.spin()
14
```



결과물 제출 방법

- teacher.py / student.py
 - 한 줄 한 줄 최대한 자세히 코드 설명
 - 각각 어떤 일을 하는 코드인지 설명
- teacher.py / student.py
 - 2개 파일이 서로 어떻게 상호동작하는 것인지 동작 시나리오 설명





Q&A

감사합니다.



(주)자이트론

허성민

smher@xytron.co.kr

