ROS2 강습회

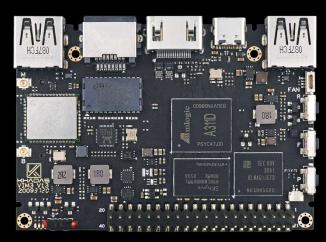
대한기계학회 IT융합부문 명지대학교 최동일 <u>dongilc@mju.ac.kr</u>

2023. 08. 11

2교시

리눅스 운영체제 기본 명령어 사용법 실습

VIM3 SBC (Single Board Computer)



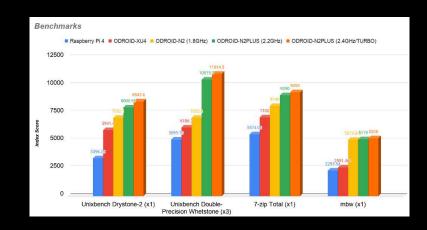
https://www.khadas.com/vim3



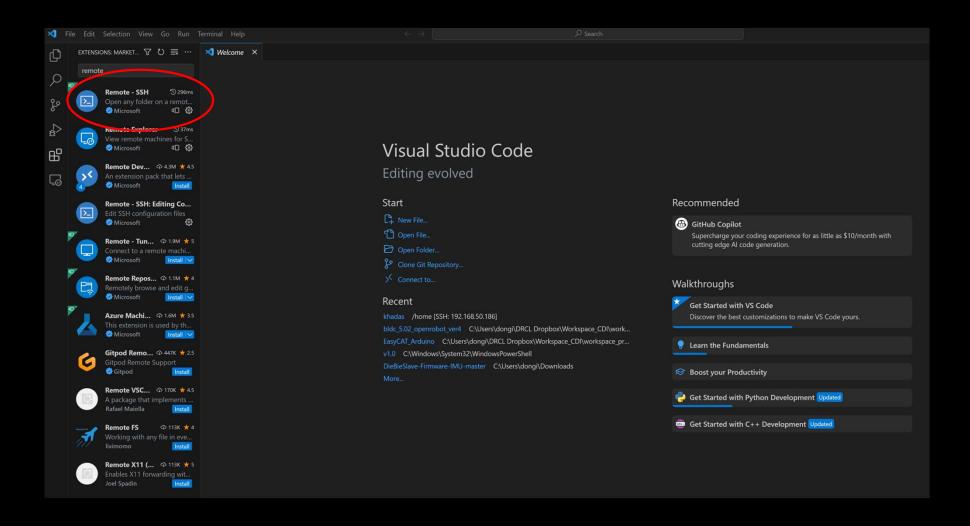
Odroid-XU4



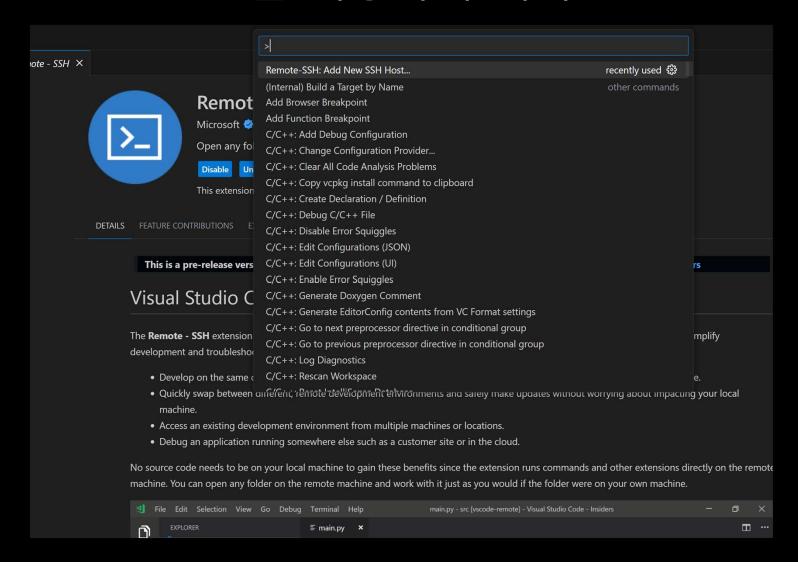
VIM3 Pro (Left), Raspberry Pi 4 (Right)



VS Code 를 이용하여 리눅스 환경 원격접속



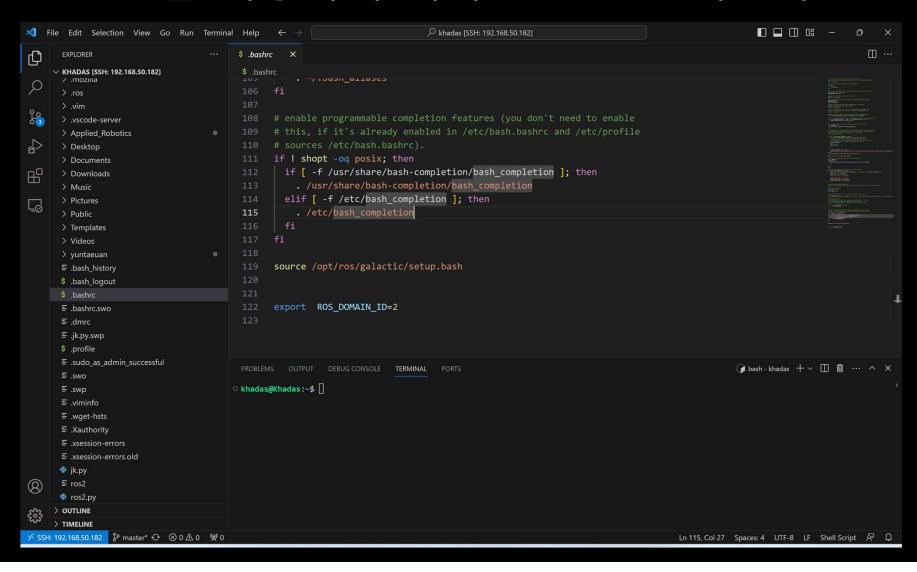
VS Code 를 이용하여 리눅스 환경 원격접속



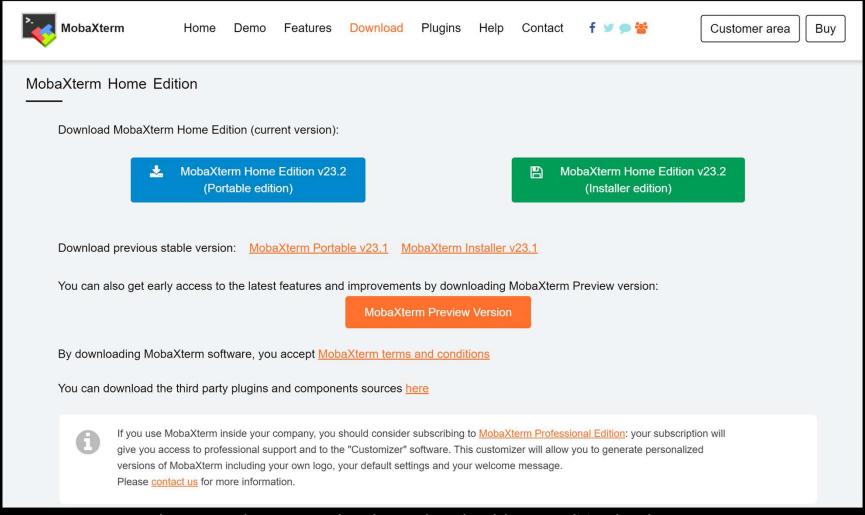
ssh khadas@192.168.50.xxx

비번 khadas

VS Code 를 이용하여 리눅스 환경 원격접속



MobaXterm을 이용하여 리눅스 환경 원격접속



https://mobaxterm.mobatek.net/download-home-edition.html

1 환경설정

2 Ubuntu의 폴더 관련 기본 명령어

3 bashrc

1.1 터미널

2.1 폴더를 만들기 - mkdir

3.1 Shell 쉘

2.2 폴더를 이동하기 - cd

3.2 .bashrc

2.3 삭제 명령 - rm

3.3 .bashrc에 명령 입력해 두기

4 .bashrc에서 alias 설정

5 ROS2 도메인 설정

4.1 alias 설정

4.2 galactic 설정을 alias로 지정하기

3.3 source/~.bashrc도 alias로 지정하기

환경설정



터미널

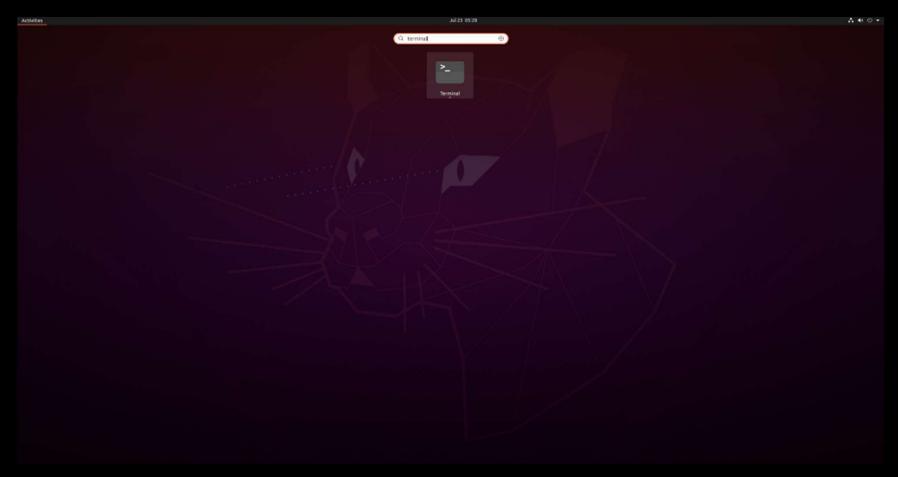
기본 터미널 실행하기



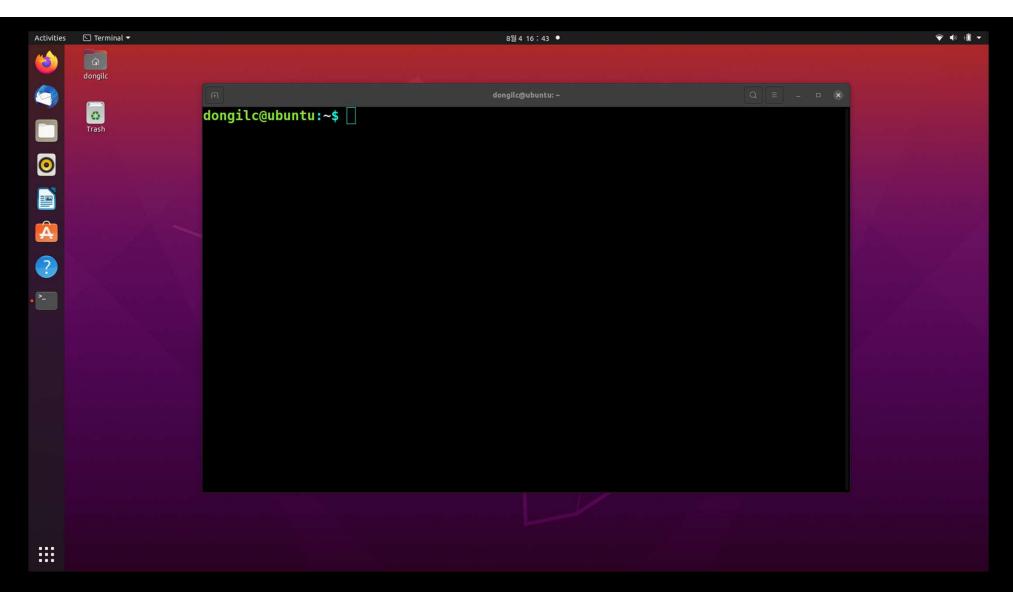
[우분투 20.04의 바탕화면]



[Show Application 버튼의 위치]



[Terminal 아이콘을 검색을 통해 찾은 경우]



[우분투에서 Terminal을 실행한 모습]

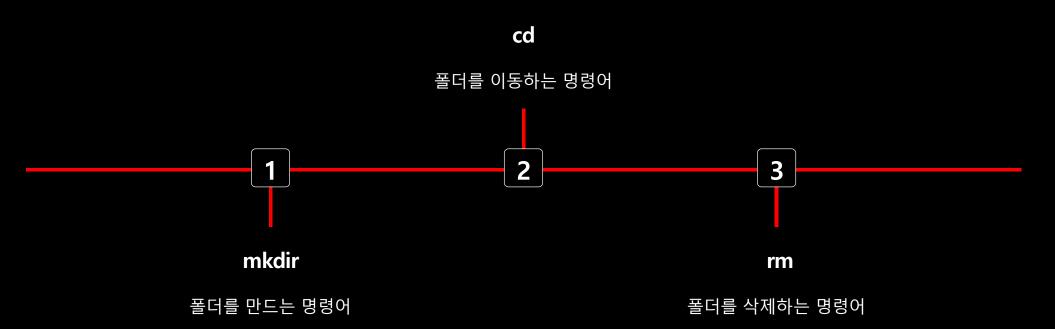
단축키

Ctrl+Alt+T

View more

- Ctrl+Alt+T 키를 사용해서 터미널 실행 가능

Ubuntu의 폴더 관련 기본 명령어



폴더 만들기- mkdir

- 터미널을 열고 Is 명령으로 현재 폴더의 상황을 확인



View more



[처음 터미널을 열고 ls 명령을 입력한 하면]

- mkdir로 test_ubuntu라는 폴더 생성

mkdir test_ubuntu

```
dongilc@ubuntu:~$ mkdir test_ubuntu
dongilc@ubuntu:~$ ls

Desktop Downloads Pictures snap test ubuntu

Documents Music Public Templates Videos
dongilc@ubuntu:~$
```

[홈 폴더에 test_ubuntu라는 이름으로 폴더를 만드는 장면]

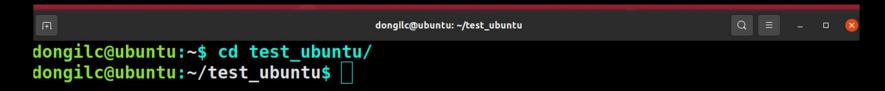
Ubuntu Tip - <TAB>

<TAB>키는 입력할 나머지 부분을 완성해줌.

- test_ubuntu 폴더를 입력하고 싶을때 'tes' 까지만 입력하고 <TAB>키를 누르면 나머지는 자동으로 완성
- cd명령 후에 한 칸 띄어고 <TAB>키를 두 번 연속해서 누르면 입력할 수 있는 목록이 나타남

폴더를 이동하기 - cd

- 폴더를 이동하고 싶으면 cd 명령을 사용함
- 폴더를 이동하기 위해서는 cd 명령으로 test_ubuntu 를 지정



[cd test_ubuntu 명령을 싱행한 한 화면]

- cd명령을 사용 하거나 cd~ 명령을 사용하면 HOME 폴더로 이동함



삭제 명령 - rm

- 파일이나 폴더를 삭제하는 명령 rm
- 폴더를 삭제하는 경우 r 옵션을 사용
- f 옵션을 사용하면 경고 없이 삭제

```
dongilc@ubuntu:~$ ls
Desktop Downloads Pictures snap test_ubuntu
Documents Music Public Templates Videos
dongilc@ubuntu:~$ rm test_ubuntu/
rm: cannot remove 'test_ubuntu/': Is a directory
dongilc@ubuntu:~$
```

[rm 명령을 그냥 폴더에 사용하여 에러가 난 화면]

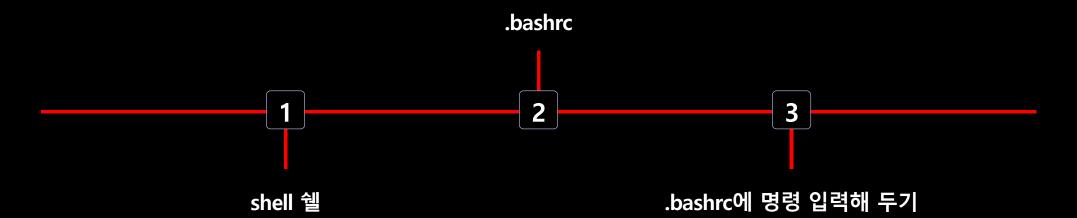
```
dongilc@ubuntu:~$ ls
Desktop Downloads Pictures snap test_ubuntu
Documents Music Public Templates Videos
dongilc@ubuntu:~$ rm -r test_ubuntu/
dongilc@ubuntu:~$ ls
Desktop Documents Downloads Music Pictures Public snap Templates Videos
dongilc@ubuntu:~$
```

[rm에 -r 옵션을 붙여 폴더를 삭제하는 화면]

- 폴더에 유저가 삭제할 권한이 없는 경우 sudo(관리자 권한)를 붙여 삭제

rm -rf ./* -> 현재 폴더 하위에 있는 내용 모두 삭제 sudo rm -rf / -> root 이하의 모든 내용 삭제

bashrc



shell 쉘

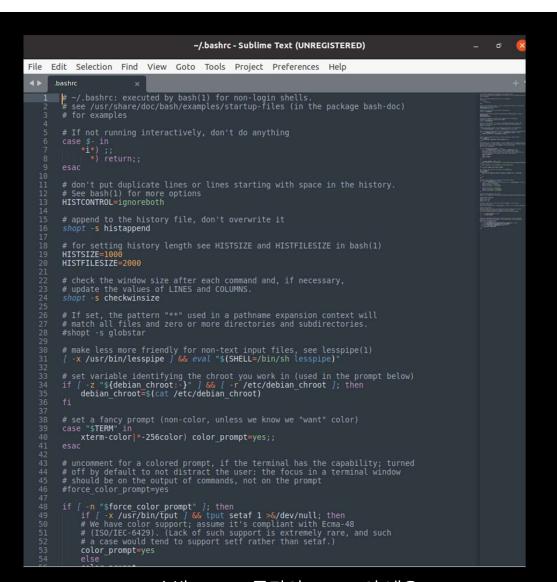
- 내가 사용하는 쉘의 종류가 궁금하면 echo명령으로 Shell을 확인하면 됨.



.bashrc

- 로그인한 사용자 개별로 지정한 설정을 저장해 두는 것이 bashrc 파일임
- 파일 이름 앞에 점(.)이 붙어서 시작되면 숨긴 파일
- 텍스트에디터로 .bashrc를 열고 싶으면 vim ~/.bashrc를 입력

vim ~/.bashrc



[초반 HOME 폴더의 .bashrc의 내용]

ROS2를 설치하고 설치를 확인

source /opt/ros/galactic/setup.bash

터미널을 실행할 때마다 명령어를 입력해야함

.bashrc에 명령 입력해 두기

- ROS를 사용하기 위해 명령을 터미널을 실행할 때마다 입력
- 필요한 명령을 .bashrc에 등록

echo "ROS2 galactic is activated!" source /opt/ros/galactic/setup.bash

```
File Edit Selection Find View Goto Tools Project Preferences Help

109 # this, if it's already enabled in /etc/bash.bashrc and /etc/profile
110 # sources /etc/bash.bashrc).
111 if! shopt -oq posix; then
112 if [-f /usr/share/bash-completion/bash_completion]; then
113 . /usr/share/bash-completion/bash_completion
114 elif [-f /etc/bash_completion]; then
115 . /etc/bash_completion
116 fi
117 fi
118
119 echo "ROS2 galactic is activated!"
120 source /opt/ros/galactic/setup.bash
```

[bashrc galactic의 setup.bash를 읽도록 하는 코드를 입력해 둔 화면]

- **ehco** 명령은 글자를 출력하는 명령어.
- 터미널을 끄고 다시 실행하거나 터미널에서 suorce~/.bashrc라고 입력하면 bashrc를 읽어옴





[터미널을 끄고 다시 실행했을 때면]

.bashrc에서 alias 설정



alias 설정

- 버전을 바꾸고 싶을 떄 마다 .bashrc를 수행해야 하는 번거로움
- 이럴 때 쓰는 방법 alias를 설정

alias alias_test="echo \" Alias test\""

[bashrc에 alias_test라는 이름으로 alias를 지정하는 장면]

-터미널에 source~/.bashrc라고 입력 다음 alias_test라고 입력

source ~/.bashrc

alias_test

```
dongilc@ubuntu:~$
dongilc@ubuntu:~$
source ~/.bashrc
ROS2 galactic is activated!
dongilc@ubuntu:~$ alias_test
Alias test
dongilc@ubuntu:~$
dongilc@ubuntu:~$
dongilc@ubuntu:~$
dongilc@ubuntu:~$
dongilc@ubuntu:~$
```

[설정한 alias_test를 테스트하는 장면]

- alias 설정 전체를 확인하고 싶다 터미널에서 alias라고만 입력하면 됨

alias

```
dongilc@ubuntu:~$ alias
alias alert='notify-send --urgency=low -i "$([ $? = 0 ] && echo terminal || echo
error)" "$(history|tail -n1|sed -e '\''s/^\s*[0-9]\+\s*//;s/[;&|]\s*alert$//'\'
')"'
alias alias_test='echo "Alias test"'
alias egrep='egrep --color=auto'
alias fgrep='fgrep --color=auto'
alias grep='grep --color=auto'
alias l='ls -CF'
alias la='ls -A'
alias ll='ls -alF'
alias ls='ls --color=auto'
dongilc@ubuntu:~$ [
```

[alias 명령을 통해 설정된 alias 목록을 조회하는 장면]

galactic 설정을 alias로 지정하기

- -방금 만든 alias_test는 삭제
- -galactic 버전을 활성하기 위해 두 줄의 코드를 alias 설정

alias galactic="source /opt/ros/galactic/setup.bash; echo ₩"ROS2 Galactic is activated.₩ ""

alias galactic="source /opt/ros/galactic/setup.bash; echo \"ROS2 Galactic is activated. \""

```
. /usr/share/bash-completion/bash completion

elif [ -f /etc/bash completion ]; then

. /etc/bash_completion

fi

117  fi

118

119

120

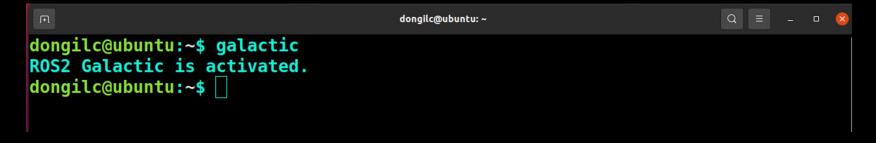
121  alias galactic="source /opt/ros/galactic/setup.bash; echo \"ROS2 galactic is activated!\""

122
```

[alias명령으로 galactic 설정을 활성화하도록 변경한 장면]

- 터미널을 실행하면 ROS2 galactic is activated라는 메시지가 나타나지 않음
- galactic이라고 입력해야 나타남





[설정후 galactic을 실행하는는 장면]

source~/.bashrc도 alias로 지정하기

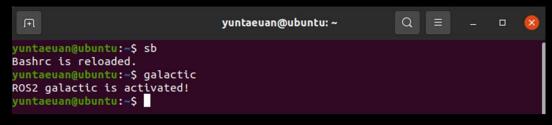
- source ~/.bashrc를 alias로 지정함

alias sb="source ~/.bashrc; echo \"bashrc is reloaded. \""

```
fi
117 fi
118
119
120
121 alias sb="source ~/.bashrc; echo \"Bashrc is reloaded.\""
122 alias galactic="source /opt/ros/galactic/setup.bash: echo \"ROS2 galactic is activated!\""
123
```

[source~/.bashrc를 sb라고 alias지정을 한 장면]

- bashrc는 사용자가 매번 다시 입력 해야됨
- Echo를 추가해도 source~/.bashrc를 한 번 입력해야됨



[sb라는 alias를 실행한 장면]

ROS2 도메인 설정

ROS2 도메인 설정

ROS2 도메인 설정

- ROS2는 ROS master가 없어지고 DDS(Data Distribution System)를 이용

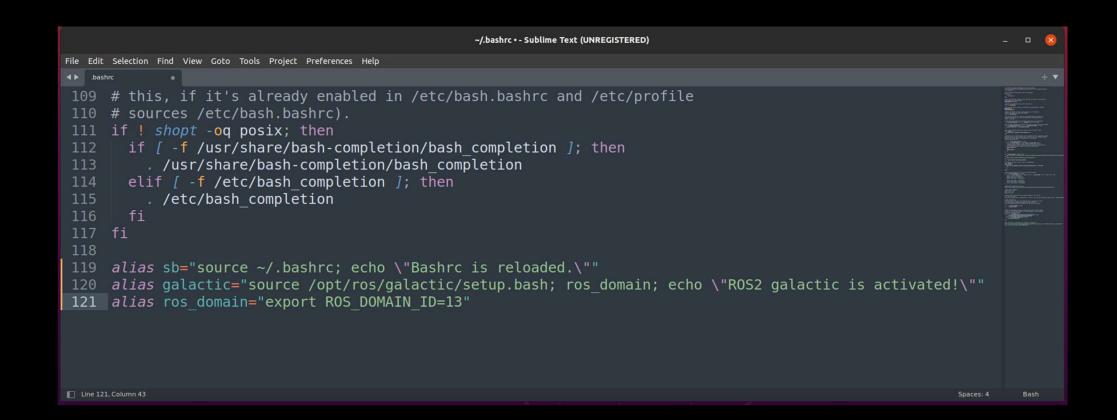
데이터 분산 서비스 DDS(Data Distribution System)는 실시간 시스템의 실시간성(real-time),규모가변성(scalable), 안전성(dependable),고성능 (high performance)을 가능하게 하는 object Management Group(OMG) 표준 출판/구독(publish/Subscribe) 네트워크 커뮤니케이션 미들웨어이다.

- 출저: 위키백과 DDS 문서

- 이 시스템의 사용으로 여러 장점이 생겼지만 한 가지 문제 발생.
- 한 AP(Access Point)에 여러 사람이 동시에 ROS2를 공부하는 경우
- 같은 노드의 이름, 같은 토픽의 이름이 충돌 가능.

- 본인 시스템의 도메인을 별도로 지정 필요
- 터미널에서 본인의 ID를 정함
- 같은 도메인의 ROS2노드들은 서로를 발견하고 메시지를 주고받는게 가능함

export ROS_DOMAIN_ID=<ID>



[bashrc에 ROS_DOMAIN_ID를 설정]

감사합니다.