

기본적으로 `root` 에서

```
mkdir -p ~/dev_ws/src
cd ~/dev_ws/src/
git clone -b foxy-devel https://github.com/ros/ros_tutorials.git
cd ..
rosdep install -i --from-path src --rosdistro foxy -y
colcon build
```

까지 진행해 놓은 상태이며 도커 실행 하면 기본으로 `source /opt/ros/foxy/install/setup.bash` 셋팅 되어 있습니다.

한양대학교 Road Balance팀 강의 tutorial 도 설치해봤습니다.

ROS 2 for G Camp

```
git clone -b ros2 https://github.com/ros/xacro

colcon build --symlink-install --packages-select xacro
colcon build --symlink-install --packages-select gcamp_gazebo
```