

index

1. ros2_docker on Desktop
2. ros2_docker on Jetson

ros2_docker on Desktop

- desktop PC
- ROS2 Foxy
- osrf/ros:foxy-desktop

tested

Ubuntu18.04	OK
Windows	not yet
MAC	not yet

```
docker run -it --rm --network host osrf/ros:foxy-desktop bash
```

참고 runtime 및 display 설정은 아직 안했음

ros2_docker on Jetson

- Jetson Board
- ROS2 Foxy
- L4T 32.6.1
- dustynv/ros:foxy-ros-base-l4t-r32.6.1

tested

Jetson Nano	OK
Jetson Xavier NX	OK

How We Start

docker setting

먼저 도커를 설정합니다.

```
#docker setting
sudo gedit /etc/docker/daemon.json
```

"default-runtime": "nvidia" 을 추가해줍니다.

```
{
  "runtimes": {
    "nvidia": {
      "path": "nvidia-container-runtime",
      "runtimeArgs": []
    }
  },
  "default-runtime": "nvidia"
}
```

repo setting

이제 레포를 다운 받습니다.

```
git clone https://github.com/its-robotics-ai/ros2_docker
cd ./ros2_docker
chmod +x ./start.sh
sudo sh ./start.sh
```

여기까지 하면 docker pull 된 후 run !

```
# in docker
root@
```

이제 dev_ws 에서 source 설정 후에야 미리 설치한 ros_tutorials 이 활용가능합니다.

tutorial

먼저 sourcing

```
cd ~/dev_ws
source ./install/local_setup.bash
```

그 다음 터미널 창에서 ros2 run t까지 쳐놓고 tab 키 두 번 눌러서 turtlesim 이 나오지 않으면 build가 제대로 되지 않은 상태입니다. 아니 뭔가 이상한겁니다..;;

- docker terminal 1

```
ros2 run turtlesim turtlesim_node
```

거북이 잘 나오는거 확인 되었다면

1. 다시 터미널을 jetson에서 열어서 (기존 도커가 jetson 새 창)
2. 아까 실행했던 `start.sh`을 다시 실행 후 뜨는 도커 터미널에서
3. sourcing `cd ~/dev_ws && source ./install/local_setup.bash`

이어서 teleop 실행

- docker terminal 2

```
ros2 run turtlesim turtle_teleop_key
```