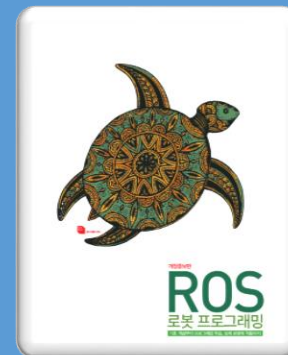


ROS 명령어

ROBOTIS

Open Source Team

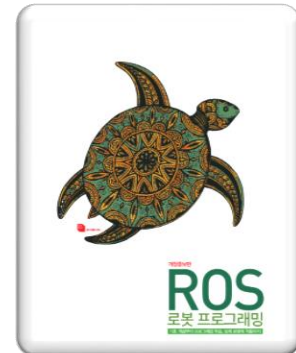
Yoonseok Pyo



교재
P. 96~135

Contents

- I. ROS 명령어 정리
- II. ROS 쉘 명령어
- III. ROS 실행 명령어
- IV. ROS 정보 명령어
- V. ROS catkin 명령어
- VI. ROS 패키지 명령어



교재
P. 96~135

command-Line Tools

Command-Line Tools

아래의 **command-Line Tools** 는 ROS 강의 전반에 걸쳐서 지속적으로 사용됩니다.

rospack, roscd, rospd, rosls, rosed, roscp, rosdep,
roswf, catkin_create_pkg, wstool, catkin_make,
roscore, rosrn, roslaunch, rosnod, rostopic,
rosservice, rosparam, rosmg, rossrv, rosbag, tf_echo

배워한 ROS cheatsheet 를 참고해주시고요.

https://github.com/oroca/oroca_ros_tutorials/raw/master/ROScheatsheet_indigo_catkin.pdf

이 부분은 생략!

ROS 셸 명령어

명령어	중요도	명령어 풀이	세부 설명
roscd	★★★	ros+cd(changes directory)	지정한 ROS 패키지의 디렉터리로 이동
rosls	★☆☆	ros+ls(lists files)	ROS 패키지의 파일 목록 확인
rosed	★☆☆	ros+ed(editor)	ROS 패키지의 파일 편집
roscp	★☆☆	ros+cp(copies files)	ROS 패키지의 파일 복사
rospd	☆☆☆	ros+pushd	ROS 디렉터리 인덱스에 디렉터리 추가
rosd	☆☆☆	ros+directory	ROS 디렉터리 인덱스 확인

ROS 실행 명령어

명령어	중요도	명령어 풀이	세부 설명
roscore	★★★★	ros+core	<ul style="list-style-type: none">- master(ROS 네임 서비스)- roscout(로그 기록)- parameter server(파라미터 관리)
roslaunch	★★★★	ros+launch	노드를 여러 개 실행 및 실행 옵션 설정
rosclean	★★★☆☆	ros+clean	ROS 로그 파일을 검사하거나 삭제

ROS 정보 명령어

명령어	중요도	명령어 풀이	세부 설명
rostopic	★★★	ros+topic	ROS 토픽 정보 확인
rosservice	★★★	ros+service	ROS 서비스 정보 확인
roscall	★★★	ros+node	ROS 노드 정보 확인
rosparam	★★★	ros+param(parameter)	ROS 파라미터 정보 확인, 수정
rosbag	★★★	ros+bag	ROS 메시지 기록, 재생
rosmmsg	★★☆	ros+msg	ROS 메시지 정보 확인
rossrv	★★☆	ros+srv	ROS 서비스 정보 확인
rosversion	★☆☆	ros+version	ROS 패키지 및 배포 릴리즈 버전 정보 확인
roswtf	☆☆☆	ros+wtf	ROS 시스템 검사

ROS catkin 명령어

명령어	중요도	세부 설명
catkin_create_pkg	★★★	패키지 자동 생성
catkin_make	★★★	캐킨 빌드 시스템에 기반을 둔 빌드
catkin_eclipse	★★☆	캐킨 빌드 시스템으로 생성한 패키지를 이클립스에서 사용할 수 있게 변경
catkin_prepare_release	★★☆	릴리즈할 때 사용되는 로그 정리 및 버전 태깅
catkin_generate_changelog	★★☆	릴리즈할 때 CHANGELOG.rst 파일 생성 또는 업데이트
catkin_init_workspace	★★☆	캐킨 빌드 시스템의 작업 폴더 초기화
catkin_find	★☆☆	캐킨 검색

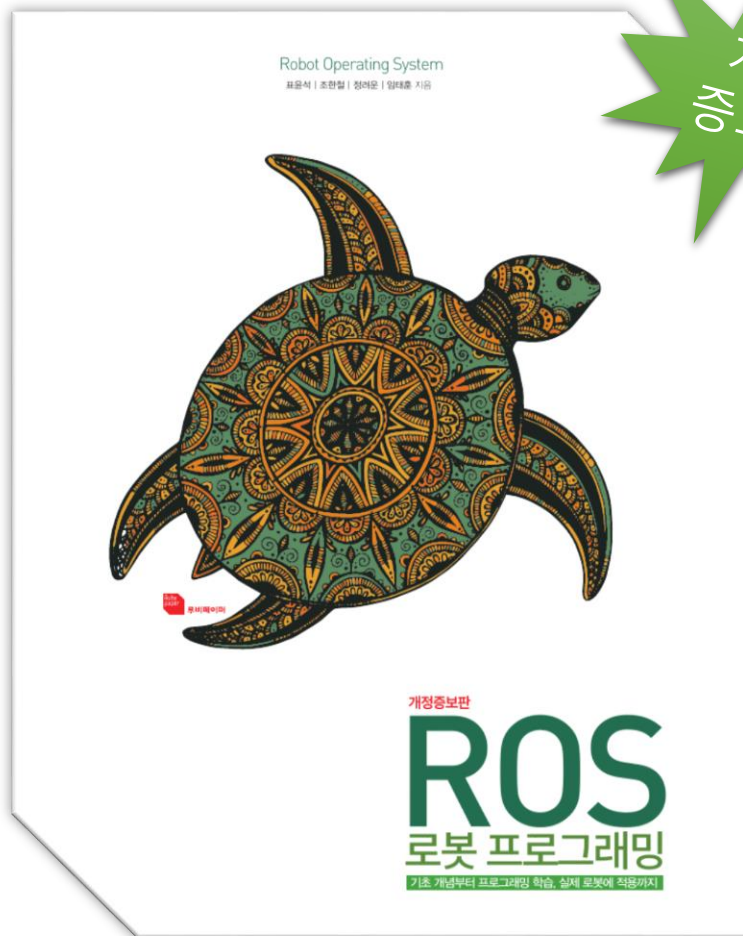
ROS 패키지 명령어

명령어	중요도	명령어 풀이	세부 설명
rospack	★★★	ros+pack(age)	ROS 패키지와 관련된 정보 보기
roinstall	★★☆	ros+install	ROS 추가 패키지 설치
rosdep	★★☆	ros+dep(endencies)	해당 패키지의 의존성 파일 설치
rosllocate	☆☆☆	ros+locate	ROS 패키지 정보 관련 명령어
roscrcreate-pkg	☆☆☆	ros+create-pkg	ROS 패키지 자동 생성(구 rosbuilt 시스템에서 사용)
rosmake	☆☆☆	ros+make	ROS 패키지를 빌드(구 rosbuilt 시스템에서 사용)

질문 대환영!

* 온라인 상의 질문이라면
오로카 및 로열로즈를 이용해주세요!

여기서! 광고 하나 나가요~



개정
증보판



Direct Link

국내 유일! 최초! ROS 참고서!
ROS 공식 플랫폼 **TurtleBot3** 개발팀이
직접 저술한 바이블급 ROS 책

여기서! 광고 둘 나가요~

TURTLEBOT3

인공지능(AI) 연구의 시작, ROS 교육용 공식 로봇 플랫폼

터틀봇3는 ROS기반의 저가형 모바일 로봇으로
교육, 연구, 제품개발, 취미 등 다양한 분야에서 활용 할 수 있습니다.

✓ Direct Link



• Collaboration with  

여기서! 광고 셋 나가요~



- ✓ • 오로카
- www.oroqa.org
- 오픈 로보틱스 지향
- 풀뿌리 로봇공학의 저변 활성화
- 공개 강좌, 세미나, 프로젝트 진행

- ✓ • 로봇공학을 위한 열린 모임 (KOS-ROBOT)
- www.facebook.com/groups/KoreanRobotics
- 로봇공학 통합 커뮤니티 지향
- 일반인과 전문가가 어울러지는 한마당
- 로봇공학 소식 공유
- 연구자 간의 협력

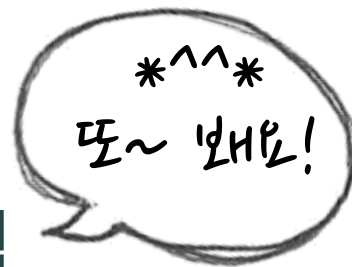
혼자 하기에는 답답하시다고요?

커뮤니티에서 함께 해요~

끝.

표윤석

Yoonseok Pyo
pyo@robotis.com
www.robotpilot.net



www.facebook.com/yoonseok.pyo