

13. Workspace 다시 설정하기

AI ROBOT

Exported on 06/18/2021

Table of Contents

1 Workspace	3
1.1 ROS1에서 workspace.....	3
1.2 워크스페이스를 다시 만들고.....	3
1.3 bashrc를 열어서 원래 있던 ws 경로를 해제	3
1.4 새로운 워크스페이스의 빌드 경로를 잡아줌	3
1.5 catkin build 수행	4
1.6 그리고 터미널을 완전히 끄고 다시 실행	4

1 Workspace

1.1 ROS1에서 workspace

- 소스코드를 관리하고 빌드의 대상이 되는 공간
- catkin build를 할때 workspace가 비대해지면 여러모로 비효율성이 발생

1.2 워크스페이스를 다시 만들고

```

pw@melodic:~$
pw@melodic:~$
pw@melodic:~$ mkdir ws2
pw@melodic:~$ cd ws2
pw@melodic:~/ws2$ mkdir src
pw@melodic:~/ws2$
pw@melodic:~/ws2$
  
```

1.3 bashrc를 열어서 원래 있던 ws 경로를 해제

```

119
120 # ROS1
121 echo "ROS1 is activated"
122 source /opt/ros/melodic/setup.bash
123 # source ~/ws/devel/setup.bash
124 # source ~/open_manipulator/devel/setup.bash
125
126 # export ROS_MASTER_URI=http://192.168.43.43:11311
127 # export ROS_HOSTNAME=192.168.43.43
  
```

1.4 새로운 워크스페이스의 빌드 경로를 잡아줌

```

120 # ROS1
121 echo "ROS1 is activated"
122 source /opt/ros/melodic/setup.bash
123 source ~/ws2/devel/setup.bash
124 # source ~/ws/devel/setup.bash
125 # source ~/open_manipulator/devel/setup.bash
126
127 # export ROS_MASTER_URI=http://192.168.43.43:11311
  
```

1.5 catkin build 수행

```
pw@melodic:~/ws2$ catkin build
Profile: default
Extending: [env] /home/pw/ws/devel:/opt/ros/melodic
Workspace: /home/pw/ws2

Build Space: [exists] /home/pw/ws2/build
Devel Space: [exists] /home/pw/ws2/devel
Install Space: [unused] /home/pw/ws2/install
Log Space: [missing] /home/pw/ws2/logs
Source Space: [exists] /home/pw/ws2/src
```

1.6 그리고 터미널을 완전히 끄고 다시 실행