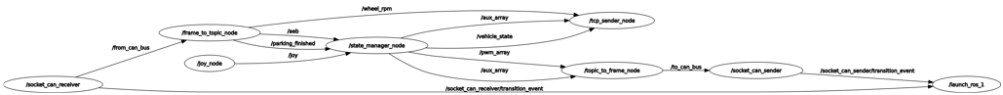


ROS2기반 RP4 상위 제어 시스템



노드	설명
/socket_can_receive	CAN frame을 ROS topic으로 변환
/frame_to_topic_node	CAN frame 타입의 ROS topic을 ID에 맞는 타입으로 변환
/joy_node	컨트롤러 신호를 ROS topic으로 변환
/state_manager_node	차량의 상태(Remote, Parking, AEB)를 관리하고 상태에 따른 PWM 계산
/tcp_sender_node	차량의 상태, 속도, 방향지시등의 정보를 앱에 전송
/topic_to_frame_node	타입에 따라 ROS topic을 CAN frame 타입의 ROS topic으로 변환
/socket_can_sender	ROS topic을 CAN frame으로 변환