

ROS_1일차_AI_Tool_사용_보고서_20기_인턴_2025402040_컴퓨터정보공학부_
노기문

GPT 사용 이유

1. ROS의 첫사용
2. 빌드의 오류
3. 송,수신의 방법 학습

<https://chatgpt.com/share/68c3e01b-ee70-8001-8f1d-c4ec2b22a4e6>

1. ros를 처음 접했기에 아무것도 모른 상태에서 선배님의 설명만을 듣고 혼자서 작업하기에는 무리가 있었다. 그래서 기본적인 정의부터 패키지, 토픽이 무엇인지 학습하고 기본적인 토픽을 받으면서 학습하였다.

2. hw_01을 보면 토픽을 입력하는 부분이 나온다.

linear.x = 2.0, angular.z = 0.0 → 앞으로 초당 2m 이동.

linear.x = 0.0, angular.z = 1.57 → 제자리에서 초당 90도(=1.57rad) 회전.

linear.x = 2.0, angular.z = 1.8 → 앞으로 이동하면서 동시에 회전 → 원형 궤적.

이부분을 학습하여 삼각형 및 사각형, 원을 학습하였다.

3. 또한 hpp와 cpp를 따로 구분하지 않고 통합하여 더욱더 좋은 방법이 있었기에 python과 c++의 publisher와 subscriber(listener)를 제작해달라고 하였고 이것을 기반으로 작동원리를 확인하며 hw2와 터틀심을 조종하는 cpp와 py를 직접적으로 제작하였다.

- ㉒ -