

# ROS 연습문제

2021-06-10

연희직업전문학교

# 과제 1

- yh\_star 패키지를 생성하고 yh\_pub\_star라는 이름의 publisher 노드와 yh\_sub\_star라는 이름의 subscriber 노드를 만든다.
- yh\_pub\_star 노드는 0.5초마다 1씩 증가하는 변수와 시간 정보를 메시지에 담아서 발행한다.
- yh\_sub\_star 노드는 메시지를 받아서 메시지 안의 숫자에 따라 별을 출력한다.
- 두 노드는 yh\_msg\_star라는 메시지 파일과 yh\_topic\_star라는 토픽으로 통신한다.

# 과제 1

- 숫자가 1일 때 -> \*

- 숫자가 2일 때 -> \*

\*

- 숫자가 3일 때 -> \*

\*\*

\*

- 숫자가 4일 때 -> \*

\*\*

\*\*

\*

- 숫자가 5일 때 -> \*

\*\*

\*\*\*

\*\*

\*

## 과제 2

- `yh_divisor` 패키지를 생성하고 `yh_pub_divisor`라는 이름의 publisher 노드와 `yh_sub_divisor`라는 이름의 subscriber 노드를 만든다.
- `yh_pub_divisor` 노드는 1초마다 1씩 증가하는 정수형 변수와 시간 정보를 메시지에 담아서 발행한다.
- `yh_sub_divisor` 노드는 메시지를 받아서 메시지 안의 정수의 약수를 모두 출력한다.
- 두 노드는 `yh_msg_divisor`라는 메시지 파일과 `yh_topic_divisor`라는 토픽으로 통신한다.

## 과제 3

- yh\_sum 패키지를 생성하고 yh\_pub\_sum이라는 이름의 publisher 노드와 yh\_sub\_sum이라는 이름의 subscriber 노드를 만든다.
- yh\_pub\_sum 노드는 0.2초마다 1씩 증가하는 정수형 변수와 시간 정보를 메시지에 담아서 발행한다.
- yh\_sub\_sum 노드는 메시지를 받아서 이전에 받았던 메시지의 정수와 새로 받은 메시지의 정수를 더하여 출력한다.
- 두 노드는 yh\_msg\_sum이라는 메시지 파일과 yh\_topic\_sum이라는 토픽으로 통신한다.