

1부 9장_패키지 설치와 노드 실행

요약

- Turtlesim 예제 실행해보기

Turtlesim 패키지 설치

```
sudo apt update && sudo apt upgrade  
sudo apt install ros-humble-turtlesim
```

Turtlesim 패키지와 노드

- Node: 최소 단위의 실행 가능한 프로세스
- Package: 하나 이상의 노드 또는 노드 실행을 위한 정보 등의 묶음
- Metapackage: 패키지의 묶음

Turtlesim 패키지의 노드 실행

- 화면 node 실행

```
ros2 run turtlesim turtlesim_node
```

- 이동 키 node 실행

```
ros2 run turtlesim turtle_teleop_key
```

- 실행 화면



노드, 토픽, 서비스, 액션의 조회

```
ros2 node list  
ros2 topic list  
ros2 service list  
ros2 action list
```

rqt_graph로 보는 노드와 토픽의 그래프 뷰

```
rqt_graph
```

