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

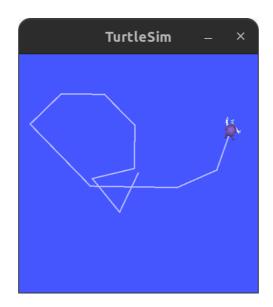
• 화면 node 실행

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

