

Log Convention

Created By	 inbae Kang
Last Edited	@Oct 22, 2019 3:37 PM
Property	
Tags	ROS

1. 파일 이름

- "파일생성시현재시간_패키지이름_노드이름.log" (현재 시간은 datetime.now() 사용) → 프로젝트 처음 부분에서 파일을 생성하고 시작하도록 함.
- 파일 경로 : **package_directory/logs/노드이름**

```
#절대경로  
/home/project/cuav/GUAVA/catkin_ws/src/package_name/logs/node_name
```

```
2019-10-21_19:46:12.99741_main_decision.log
```

```
from datetime import datetime

#log file generate
str_time = str(datetime.now()).replace(' ', '_')
file_name = str_time + '_' + package_name + '_' + node_name + '.log'
f = open(file_name, 'w')
#log
str_time = str(datetime.now()).replace(' ', '_')
log ='{{}}/{{}}[{{}}] {{}}'.format(package_name,node_name,str_time,log_text)
print(log,file=f)
#publish/subscribe log
str_time = str(datetime.now()).replace(' ', '_')
log ='{{}}/{{}}[{{}}][{{}}] {{}}'.format(package_name,node_name,pub_or_subscribe,str_time,log_text)
print(log,file=f)

f.close()
```

2. 내용

- 일반적인 로그 : **[패키지이름/노드이름][현재시간]** 로그 내용.

```
[main/decision][2019-10-21_19:46:12.997418] decision node is initialized.
```

- Publish / Subscribe 로그 : **[패키지이름][PUB or SUB][현재시간]** 로그 내용.

[main/decision][PUB][2019-10-21_19:46:12.997418] Publish to start topic.