

1주차 과제 (220809 ~ 220816)

: ROS 통신, C/C++ 기초

- 과제명: 거북이의 운전면허 도전기

- 내용:

- 3년째 탈락의 고배를 마시고있는 거북이들의 **극악 난이도 운전면허 기능시험**을 당신의 알고리즘으로 통과시켜 주세요!
 - 면허 시험장 및 응시자
 - \$ rosrun turtlesim turtlesim_node (명령어 아님: turtlesim_node)
 - 응시자: 2마리
 - roservice 중 새로운 거북이 탄생시키는 API있음 -> /spawn
 - 코스 및 점수
 - 총 2개 코스
 - 각 코스의 구간마다 부분 점수가 존재함 (1st: 20/20/20/20/20, 2nd: 30/30/40)
 - 점수
 - 총 200점 만점 (응시자 2마리 점수를 합산)
 - 다음 슬라이드 그림 참조

1주차 과제 (220809 ~ 220816)

: ROS 통신, C/C++ 기초

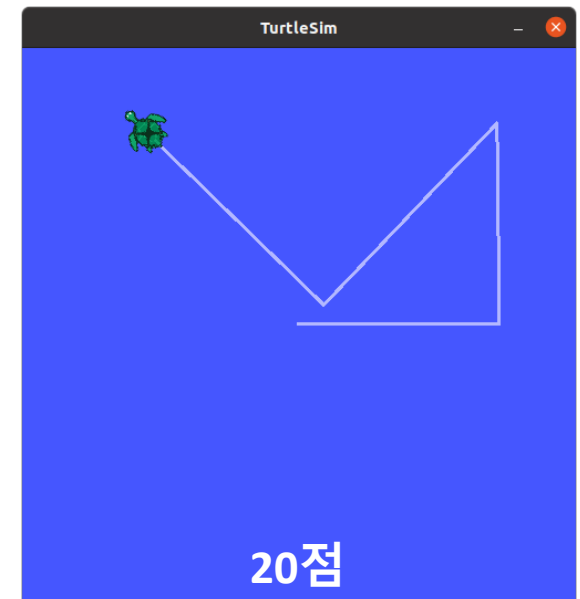
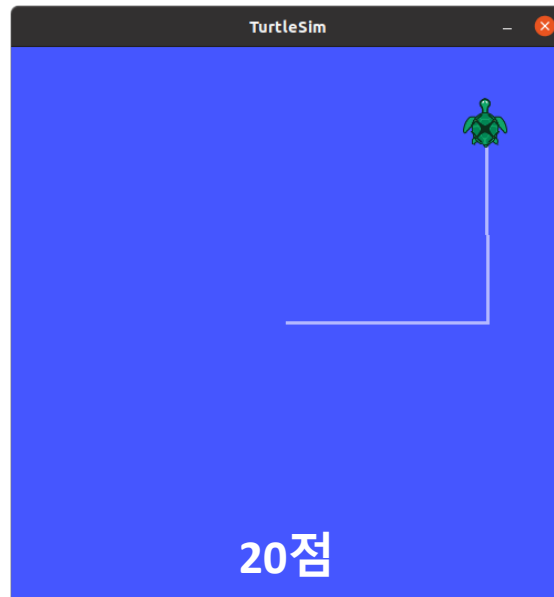
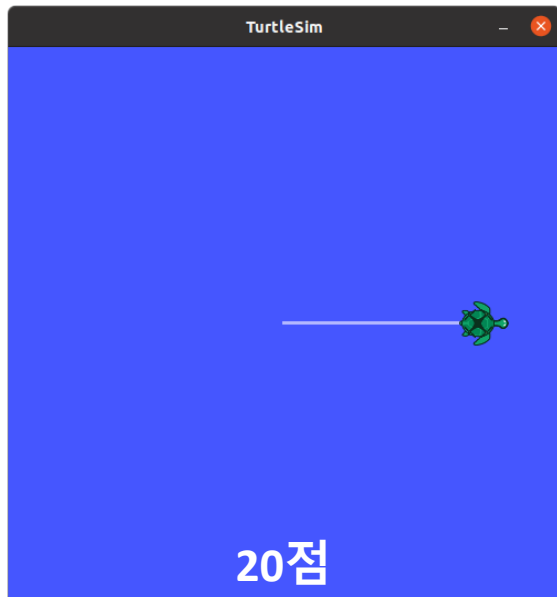
- 구현 방법 및 조건

- 구현 언어: C/C++ or Python (*모든 구현 API 미검증..*)
- 아래 코스를 모두 통과하는 ROS 노드를 구현하여 세미나 때 **라이브 데모**
- 각 구간를 주행하는 거북이들의 모션(cmd_vel)은 모두 구현할 것
 - 단, 각 구간마다 ros topic으로 명령을 주는 것은 상관없음
- 알고리즘 트리거 메시지
 - 메시지 타입: std_msgs/Bool.msg
 - 메시지 토픽: /driver_start
 - 메시지 내용: 'true'

1주차 과제 (220809 ~ 220816)

: ROS 통신, C/C++ 기초

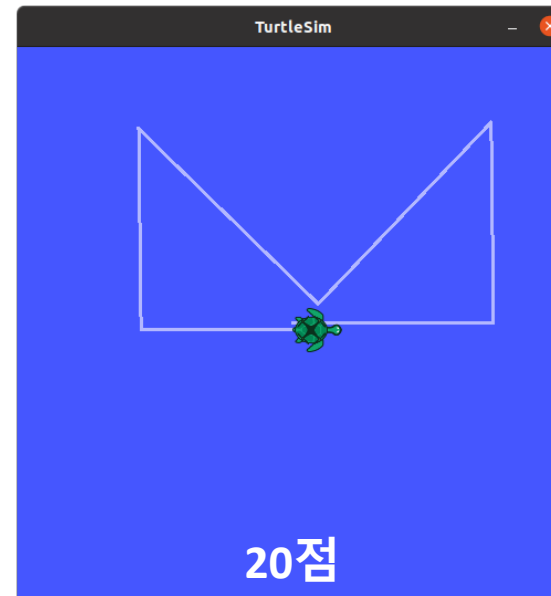
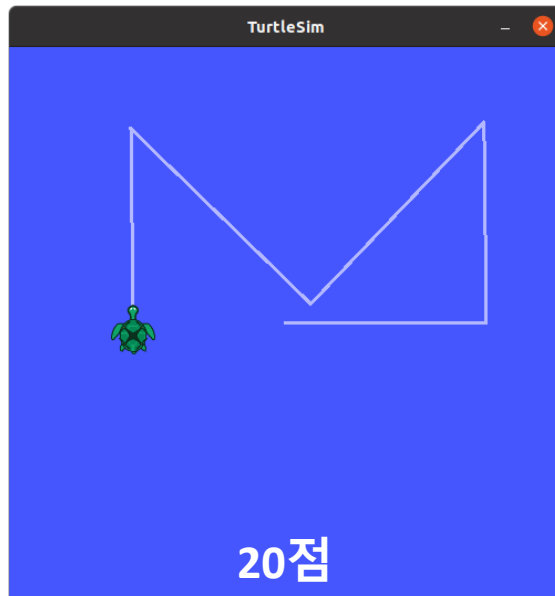
- 1st course: 총 5구간
- 1번 응시 거부



1주차 과제 (220809 ~ 220816)

: ROS 통신, C/C++ 기초

- 1st course: 총 5구간
- 1번 응시거북



1주차 과제 (220809 ~ 220816)

: ROS 통신, C/C++ 기초

- 2nd course: 총 3구간
- 2번 응시거북

