

# 4주차 과제 (220830 ~ 220906)

: Git, 로봇제어

- 과제명: 깡부로봇

- 내용:

- 대덴찌(편가르기)로 2대2 편을 가른다.
    - 조이스틱으로 매뉴얼 조작하여, 모바일로봇의 '휠 모터 제어'를 할 수 있는 ROS 노드 생성.
    - 동일한 조이스틱으로 '서보모터를 제어'할 수 있는 ROS 노드 생성.
    - 로봇 휠 모터를 제어하는 사람 1, 서보모터를 제어하는 사람 1으로 역할 분담하여, Git을 이용한 협업으로 결과를 구현할 것.

- 센서 및 로봇:

- 로봇: 승찬-bot (2EA)- *모바일 로봇 기구학 구현된 ROS node 제공받을 것*
      - 516호 1대, 518호 1대
    - 보드: UP-squared N4200 (2EA)
      - <https://up-board.org/upsquared/specifications/>
    - 서보 모터: Dynamixel AX-12+ (2EA)
      - <https://emanual.robotis.com/docs/kr/dxl/ax/ax-12a/>
    - 조이스틱: Wing (2EA)
      - <http://global.gmarket.co.kr/item?goodsCode=630993938>