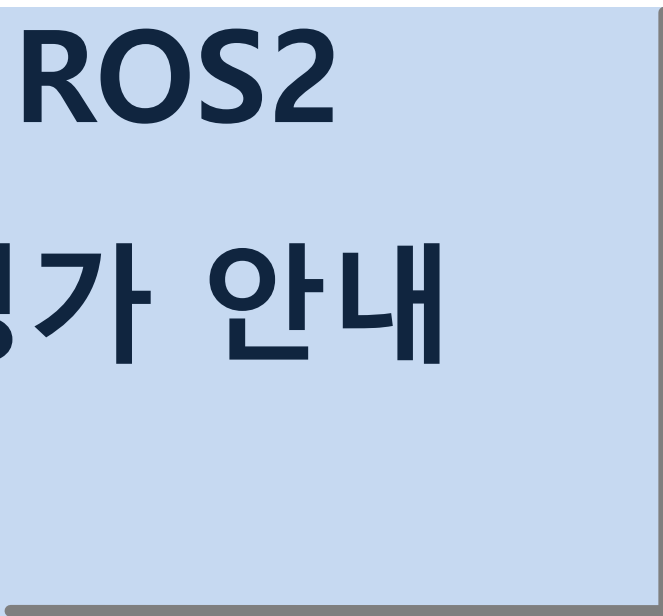




ROS2

평가 안내



평가 방식

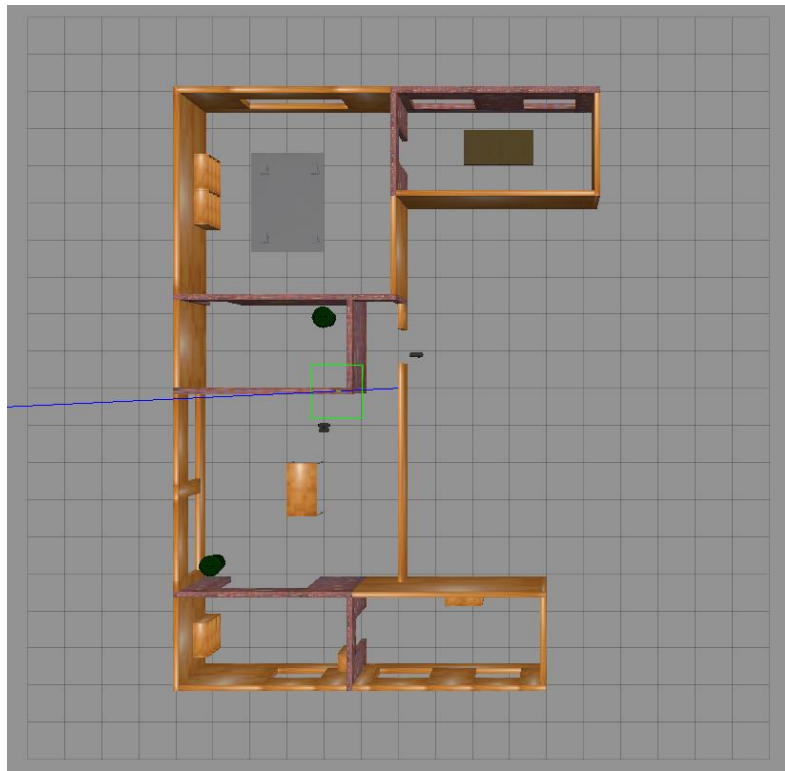
내용	반영 점수
중간고사	30점
수업산출물	20점
문제해결능력평가	20점
프로젝트	30점
총점	100점

앞으로 수업 일정

- 11/7 - 센서 인식 & 코딩
- 11/13 - ROS 수업 산출물 제출 - 끝
- **11/21 - 문제해결능력평가**
- 11/27 - 프로젝트 계획서 제출
- 11/28 - 프로젝트 준비
- 12/4 - 프로젝트 구현 파일 및 발표 동영상 제출
- **12/5 - 프로젝트 발표**, 성찰설문
- 12/12 - SLAM, Navigation

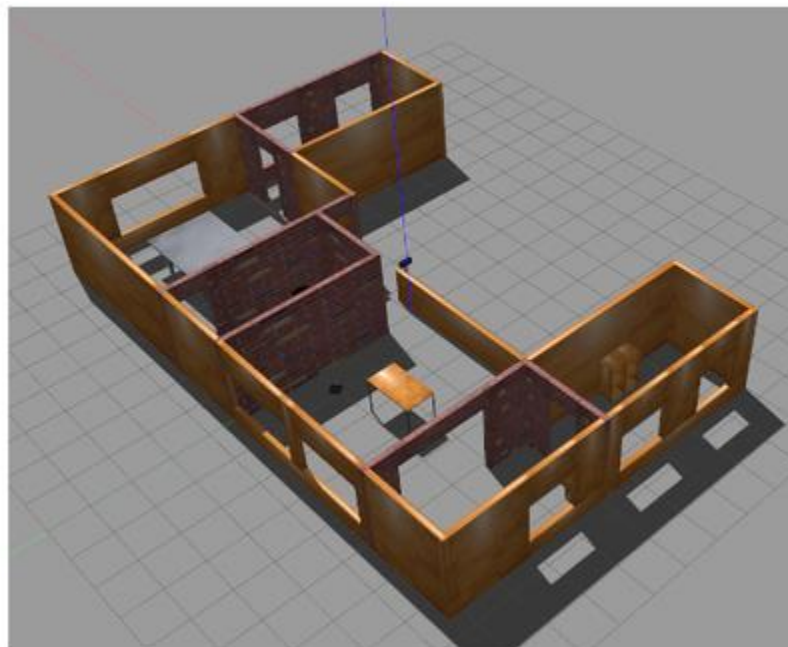
문제해결능력평가 평가 기준

```
$ ros2 launch turtlebot3_gazebo turtlebot3_house.launch.py
```



세부내용	배점
① 문제를 조건에 맞추어 모두 해결하였는가?	5점
② 문제를 효율적으로 해결하였는가?	5점

총 2문제 실시함



문제해결능력평가 문제 예시

<문제 조건>

1. 다음 gazebo 환경에서 실행한다.

```
$ ros2 launch turtlebot3_gazebo turtlebot3_house.launch.py
```

2. TurtleBot3의 **/cmd_vel**과 **/scan topic**을 포함해서 제시된 문제를 해결한다.

3. 프로그램으로 문제를 해결한다.

4. build 후 run으로 실행한다.

<문제>

1. house 집 안으로 이동하기

단, 기존 키보드 프로그램 활용하지 않는다.

2. 장애물 피해 이동하기

단, 장애물 위치가 달라질 수 있다.

오른쪽 cheat sheet 제공됨

시험보는 동안 화면 녹화 영상과 ws폴더 제출

프로젝트 평가 기준



세부 내용	배점
프로젝트 주제가 창의적인가?	5
프로젝트 계획서를 주어진 조건대로 완성하였는가?	5
산출물의 형식과 내용이 충실한가?	5
프로젝트 과정 내 맡은 역할을 충실히 수행하였는가?	5
발표 및 리뷰를 충실하게 이행하였는가?	5
산출물을 기한 내에 제출했는가?	5
총점	30

- 참고한 사항이 있을 때는 출처를 반드시 기록(본인이 한 범위 명시)
- 표절 행위 발생 시 및 미참여 시 0점 처리
- 결석 등의 사유로 프로젝트를 못한 경우 점수는 본교의 인정점 산출 규정을 준용하여 계산
- 파일명을 지켜서 제출

프로젝트_계획서_학번이름.docx
프로젝트_패키지파일_학번이름.zip
프로젝트_발표동영상_학번이름.mp4

프로젝트 발표 영상

- **프로젝트 주제: 학교 내 문제 해결**
- 프로그램의 동작 과정이 잘 드러나게 **5분 내의 영상**을 제작하세요.
- 다음 내용을 포함한 영상을 만들어요.
 - 주제
 - 기능
 - **아래의 요소**가 어떻게 사용되었는지 설명하세요.
 - 토픽 통신 구현
 - 서비스 통신 구현
 - 파라미터 사용
 - 인터페이스 정의 및 사용