

5-3 ROS2 기본 개념 실습

강의 요약

01

TurtleSim

- Message
- Node
- Topic
- Service
- Parameter
- Action

02

패키지 구성

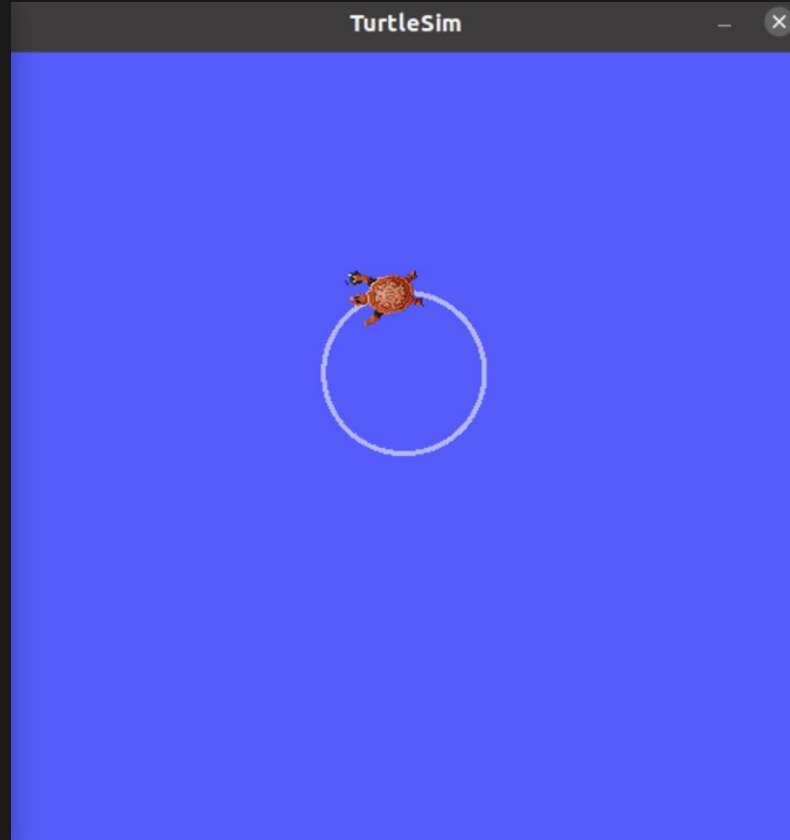
```
my_robot_pkg/  
├─ package.xml  
├─ setup.py  
├─ setup.cfg  
├─ resource/  
│   └─ my_robot_pkg  
├─ my_robot_pkg/  
│   ├── __init__.py  
│   └─ my_node.py
```

03

워크 스페이스

```
ros2_ws/  
├─ src/  
│   ├── my_robot_pkg/  
│   ├── my_sensors_pkg/  
│   └─ custom_msgs/  
├─ install/  
└─ build/
```

TurtleSim



- Message
- Node
- Topic
- Service
- Parameter
- Action

강의 요약

01

TurtleSim

- Message
- Node
- Topic
- Service
- Parameter
- Action