

2 평가과제(학생용)

과정명	정년 시 로보틱스	센터 및 반영	강남센터 A401반
		평가방법	평가자 체크리스트
교과목명	ROS		
		학생명	(인)
<p>■ 다음에서 제시하는 2개의 과제를 평가시간(10:00-13:00)에 맞춰 제출</p> <p>■ 제출된 결과물을 토대로 평가자 체크리스트를 활용하여 평가자(담당교강사)의 평가 및 피드백 진행</p> <p>■ 평가 종료 후 3일 이내(영업일 기준)에 훈련생 개인별 평가 결과서 배포</p>			
과제	수행내용		
평가문항 (수행내용)	<p>1. 주제</p> <p>- 주어진 URDF파일을 이용해서 RViz에 모델을 올리고 시뮬레이션 하기</p> <p>2. 요구사항</p> <p>- 주어진 URDF 파일을 RViz에 올리기</p> <p>- 노드의 실행을 launch 파일로 구현하기</p> <p>- 다음의 노드를 launch로 실행하기</p> <ul style="list-style-type: none"> • joint_state_publisher_gui • robot_state_publisher <p>• RViz</p> <p>URDF 모델을 RViz올리기</p> <p>3. 결과물 형식 (ex 소스코드(.c), 동영상(avi), 사진(jpg), 파일변(.py) 등 결과물의 확장자)</p> <ul style="list-style-type: none"> - ROS 패키지 소스 - RQT graph 이미지 - 동작 동영상 		
	<p>1. 주제</p> <p>- ROS2에서 Int64 데이터를 publish하고 subscribe하는 노드를 만들고 동작 시키기</p> <p>2. 요구사항</p> <p>- ROS2에서 Int64 데이터를 전달하는 publisher 노드 만들기</p> <p>- publisher 노드에서 숫자를 랜덤으로 발생시켜서</p> <p>- subscriber 노드가 이 토픽을 수신해서 콘솔에 프린트 하기</p> <p>3. 결과물 형식 (ex 소스코드(.c), 동영상(avi), 사진(jpg), 파일변(.py) 등 결과물의 확장자)</p> <ul style="list-style-type: none"> - ROS 패키지 소스 - RQT graph 이미지 - 동작 동영상 <p>ROS2에서 토픽 퍼블리셔와 서브스크라이버 만들기</p>		

주요 평가요소 및 배점	평가요소		
	단원	개념과 원리의 이해	배점
	ROS 기초		20
	ROS 과제	요구사항 충족 및 기능 구현 능력	80
	계		100점
평가 시 주의사항	<p>- 코드의 가독성을 고려하여 작성하세요.</p> <p>- 요구사항에 있는 내용을 적절히 구현하세요.</p>		