Nama: Dilara Kynta Putri Raflita

Kelas: TK44G7

NIM: 1103204059

Tutorial: Remap Node, Topics, and Services

- 1. **ros2 run turtlesim turtlesim_node**: Perintah ini menjalankan node **turtlesim_node** dari paket **turtlesim** pada ROS 2.
- 2. **ros2 node list**: Perintah ini menampilkan daftar semua node yang sedang berjalan pada ROS 2.
- 3. **ros2 topic list**: Menampilkan daftar semua topik yang aktif dalam lingkungan ROS 2.
- 4. **ros2 service list**: Menampilkan daftar semua layanan yang aktif dalam lingkungan ROS 2. Layanan digunakan untuk komunikasi antar node dengan cara yang berbeda dari topik.
- 5. ros2 run turtlesim turtlesim_node --ros-args -r__node:=abc: Perintah ini menjalankan node turtlesim_node dan memberikan argumen tambahan (--ros-args).

 Argumen -r__node:=abc digunakan untuk merename node tersebut menjadi abc.
- 6. **ros2 node list**: Setelah menjalankan node dengan nama baru **abc**, perintah ini akan menampilkan daftar node yang aktif.
- 7. ros2 run turtlesim turtlesim_node --ros-args -r__node:=abc -r __ns:=/test:

 Perintah ini menjalankan node turtlesim_node dengan merename node menjadi abc
 dan menetapkan namespace menjadi /test.
- 8. **ros2 node list**: Menampilkan daftar node yang aktif. Akan muncul node dengan nama **abc** dalam namespace /test.
- 9. **ros2 topic list**: Menampilkan daftar topik yang aktif. Karena namespace telah diubah, topik yang terkait dengan node ini mungkin akan terletak dalam namespace /test.
- 10. ros2 run turtlesim turtlesim_node --ros-args -r__node:=abc -r
 /turtle1/cmd_vel:=cmd_vel: Perintah ini menjalankan node turtlesim_node dengan
 merename node menjadi abc dan merename topik /turtle1/cmd_vel menjadi cmd_vel.
- 11. ros2 run turtlesim turtlesim_node --ros-args -r__node:=abc -r
 /turtle1/cmd_vel:=/cmd_vel -r /clear:=/other_name: Perintah ini menjalankan node
 turtlesim_node dengan merename node menjadi abc dan merename topik
 /turtle1/cmd_vel menjadi /cmd_vel, serta merename layanan /clear menjadi
 /other_name.