

Nama: Dilara Kynta Putri Raflita

NIM: 1103204059

Kelas: TK44G7

Tutorial: Remap Nodes, Topics, Services

1) Rename Node ROS2

- `Ros2 run turtlesim turtlesim_node` : perintah ini untuk menjalankan node `turtlesim_node` dari paket 'turtlesim' pada ROS2
- `Ros2 node list` : perintah ini untuk menampilkan daftar semua node yang sedang berjalan atau aktif dalam ROS2.
- `Ros2 topic list` : perintah ini untuk menampilkan daftar semua topik yang aktif dalam ROS2.
- `Ros2 service list` : perintah ini untuk menampilkan daftar semua layanan yang aktif pada ROS2.
- `Ros2 run turtlesim turtlesim_node --ros-args -r __node:=abc` : perintah ini untuk menjalankan node 'turtlesim_node' dan memberikan argumen tambahan ('--ros-args'). Argumen '-r __node:=abc' digunakan untuk merename node tersebut menjadi 'abc'.
- `Ros2 node list` : perintah ini untuk menampilkan daftar node yang berjalan
- `Ros2 run turtlesim turtlesim_node --ros-args -r __node:=abc -r __ns:=/test` : perintah ini untuk menjalankan node 'turtlesim_node' dan merename topik menjadi /test
- `Ros2 node list` : perintah ini untuk menampilkan node list yang berjalan
- `Ros2 topic list` : perintah ini untuk menampilkan daftar topik yang aktif dan yang sudah direname
- `Ros2 run turtlesim turtlesim_node --ros-args -r __node:=abc -r /turtle1/cmd_vel:=cmd_vel` : perintah ini untuk menjalankan node 'turtlesim_node' dengan merename topic menjadi cmd_vel
- `Ros2 run turtlesim turtlesim_node --ros-args -r __node:=abc -r /turtle1/cmd_vel:=/cmd_vel -r /clear:=/other_name` : perintah ini untuk menjalankan node 'turtlesim_node' dengan merename services menjadi other name
- Perintah argumen '-r' digunakan untuk merename baik itu node, topik, atau layanan