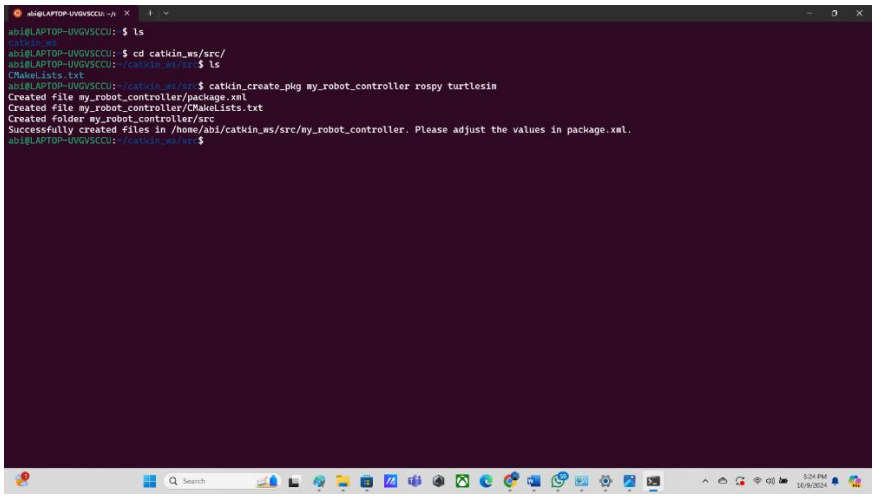
Langkah-Langkah ROS Tutorial 4 (ROS1)

Nama : Ketut Satria Wibisana

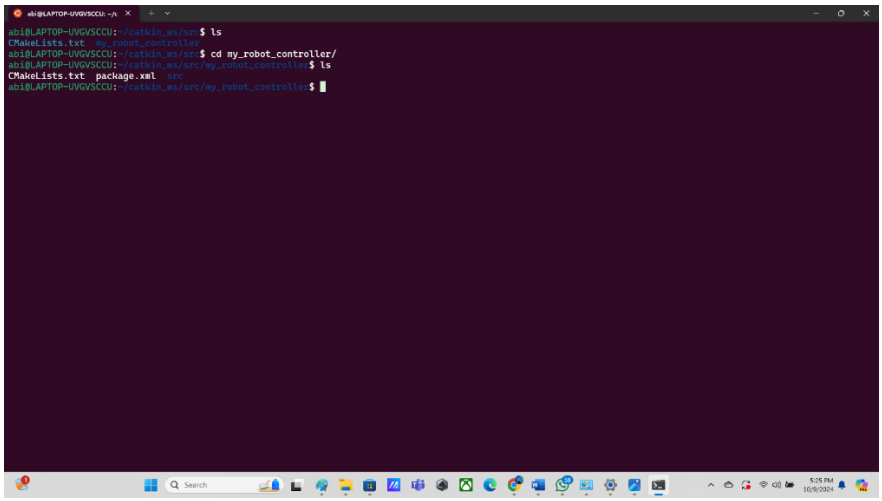
NIM : 1103213148

Kelas : TK-45-G09

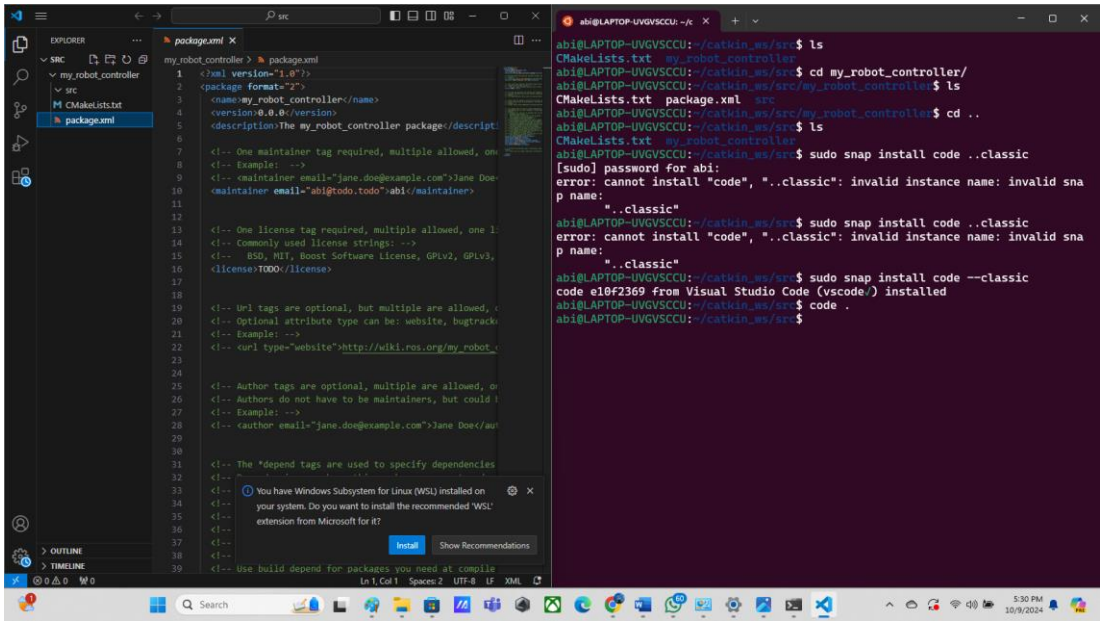
1. Masuk ke direktori **~/catkin_ws/src** dengan syntax **cd~/catkin_ws/src/** lalu masukkan syntax **catkin_create_pkg my_robot_controller rospy turtlesim** untuk membuat sebuah ROS package baru bernama **my_robot_controller** yang bergantung pada **rospy** dan **turtlesim**



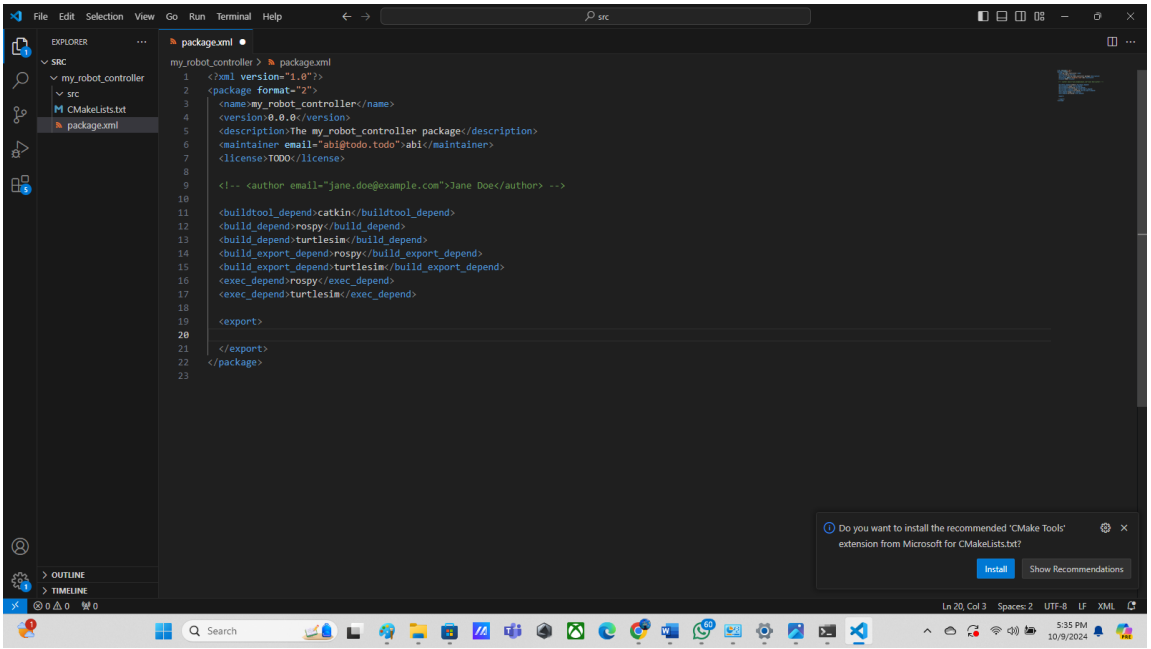
2. Masukkan syntax **cd my_robot_controller** untuk masuk ke dalam direktori, lalu **ls** untuk menampilkan isinya



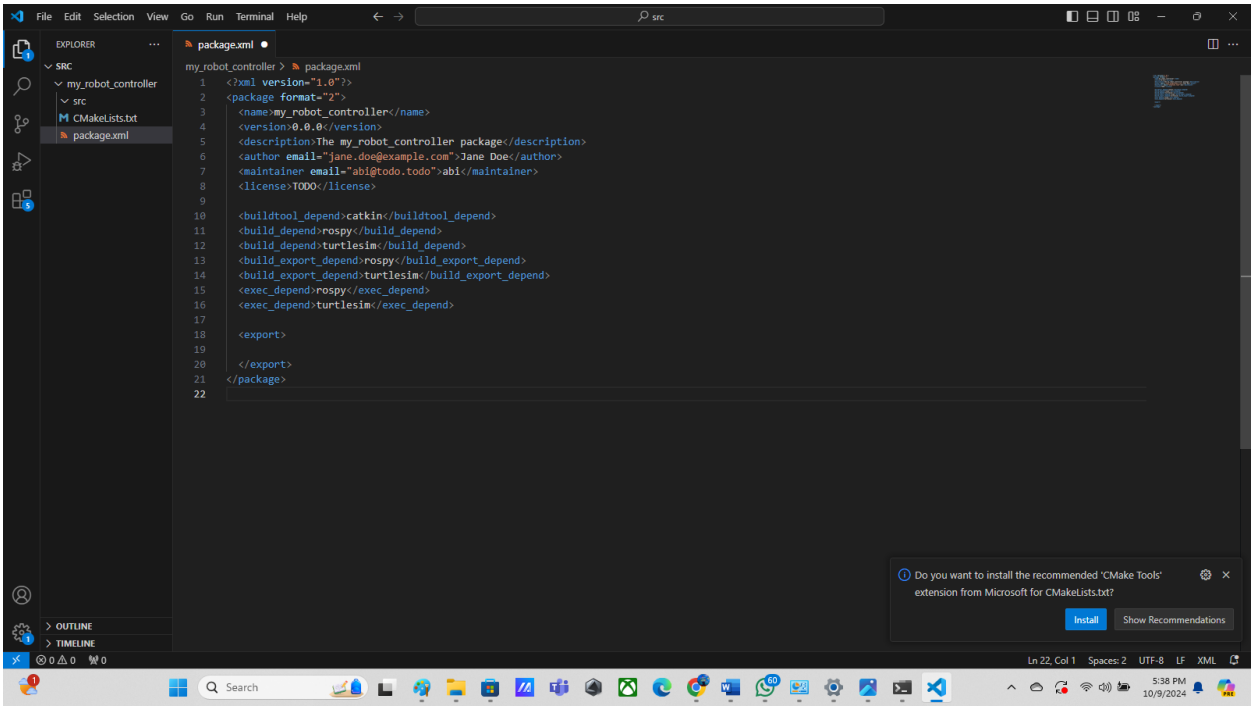
3. Masukkan syntax **sudo snap install code -classic** untuk menginstall **Visual Studio Code** lalu **code .** untuk membuka package yang baru dibuat di dalam **Visual Studio Code**



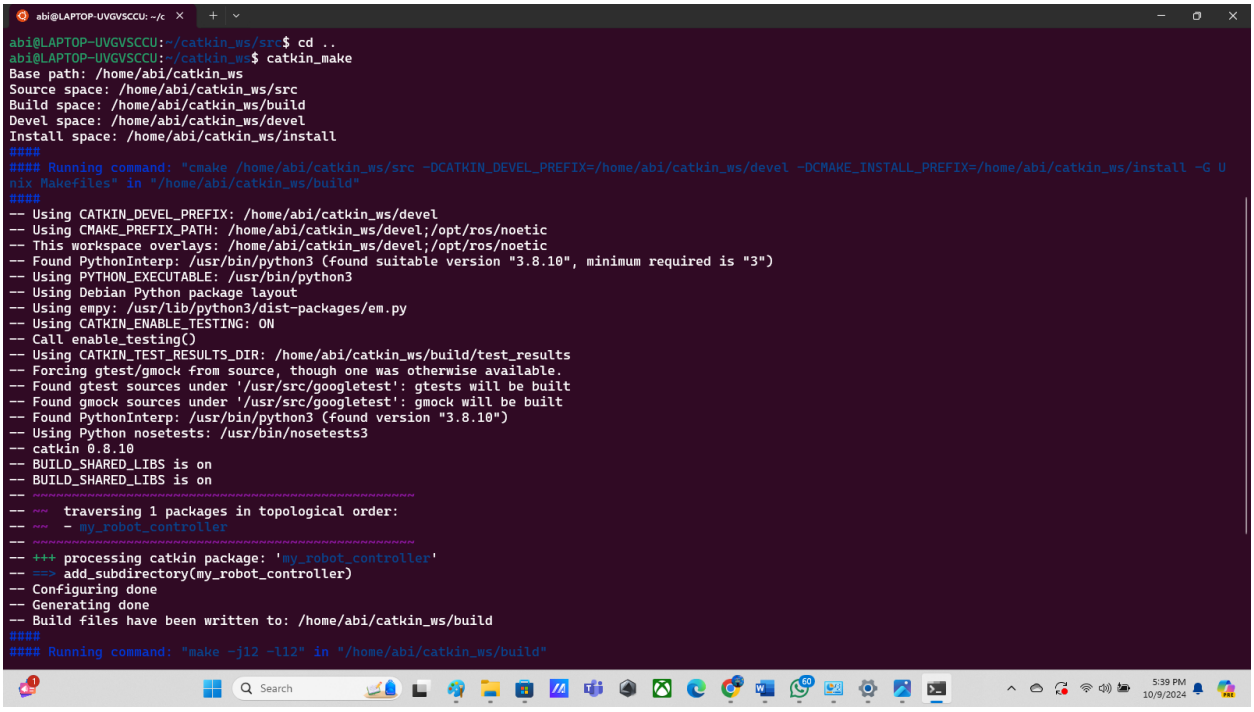
4. Buka file **package.xml,** akan menampilkan kode, hapus komentar yang tidak terpakai untuk membersihkan tampilan file dari komentar yang tidak diperlukan.Sisakan baris yang berisi informasi author email



5. Hilangkan tanda komentar lalu pindahkan kode author email ke bagian atas file lalu simpan file tersebut.



6. **cd ..** untuk kembali ke direktori **~/catkin_ws/src,** lalu **catkin_make** untuk membangun workspace dengan package yang baru saja dibuat.



7. **cd build/** untuk masuk ke direktori build yang baru saja dihasilkan oleh **catkin_make** lalu **ls** untuk melihat isi dari direktori build. Masukkan syntax **cd ..** untuk Kembali ke direktori sebelumnya