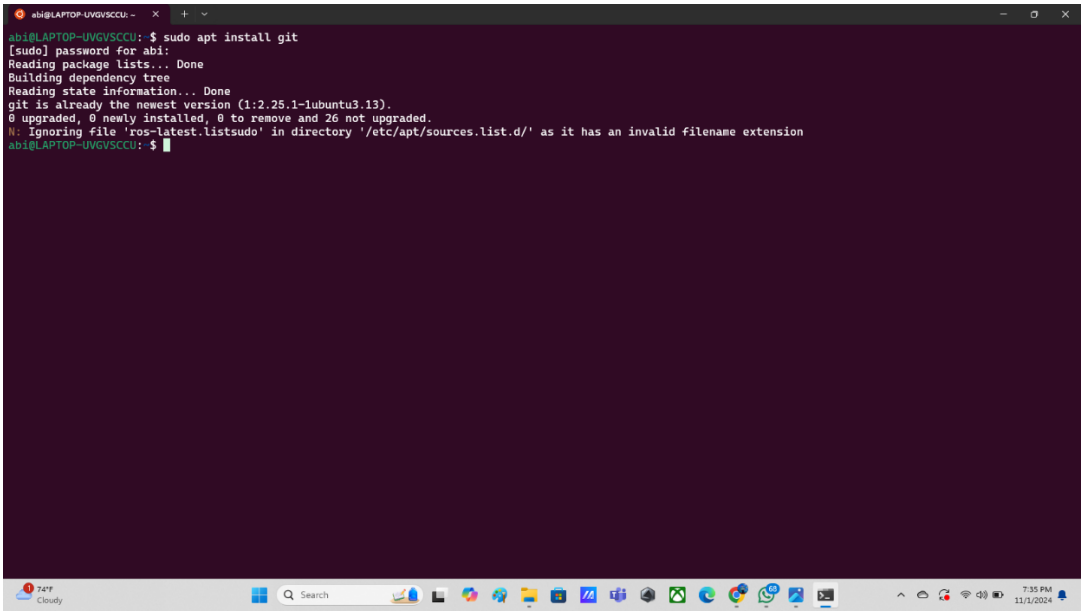
Nama : Ketut Satria Wibisana

NIM : 1103213148

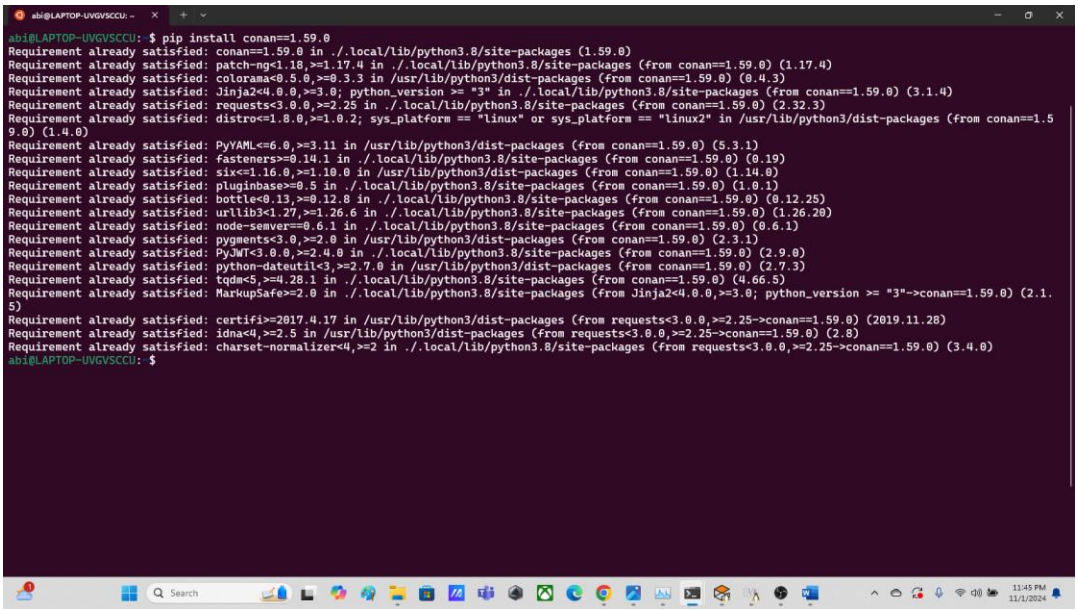
Kelas : TK-45-G09

Langkah ROS Motion Planning

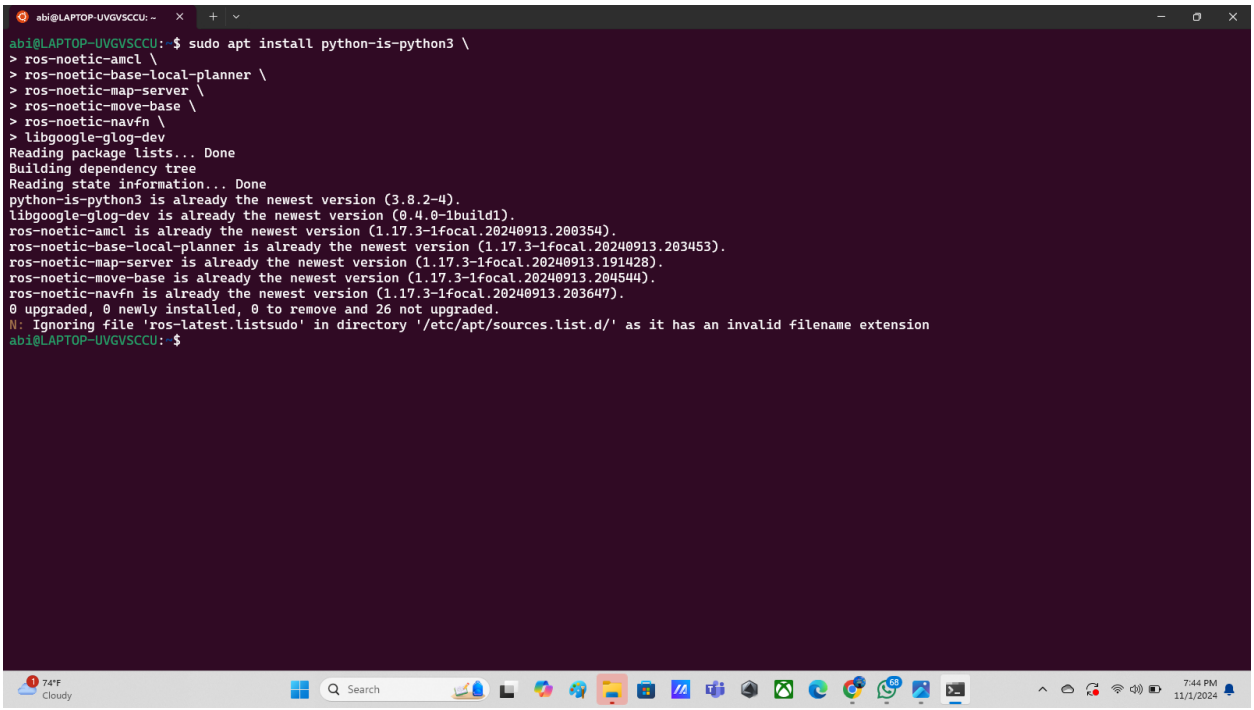
1. Jalankan syntax **sudo apt install git** untuk menginstall Git, yang diperlukan untuk mengunduh repositori proyek dari GitHub.



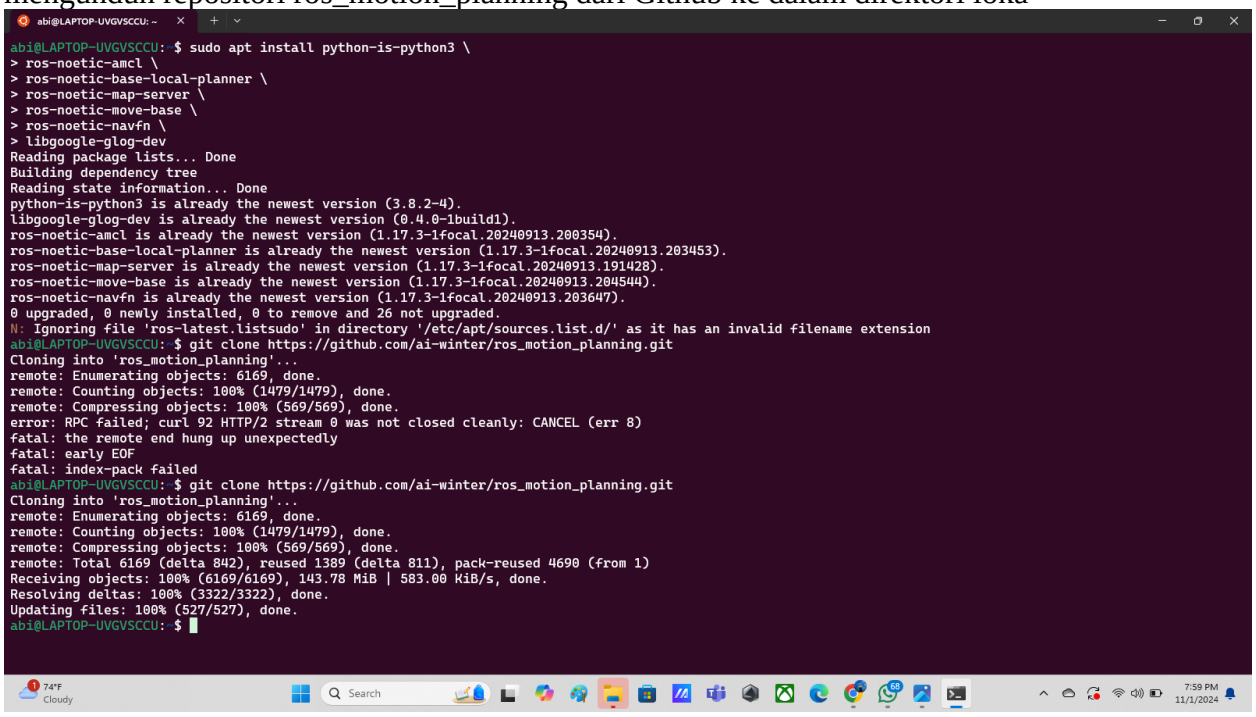
2. Jalankan syntax **pip install conan==1.59.0** untuk menginstall Conan versi 1.59.0



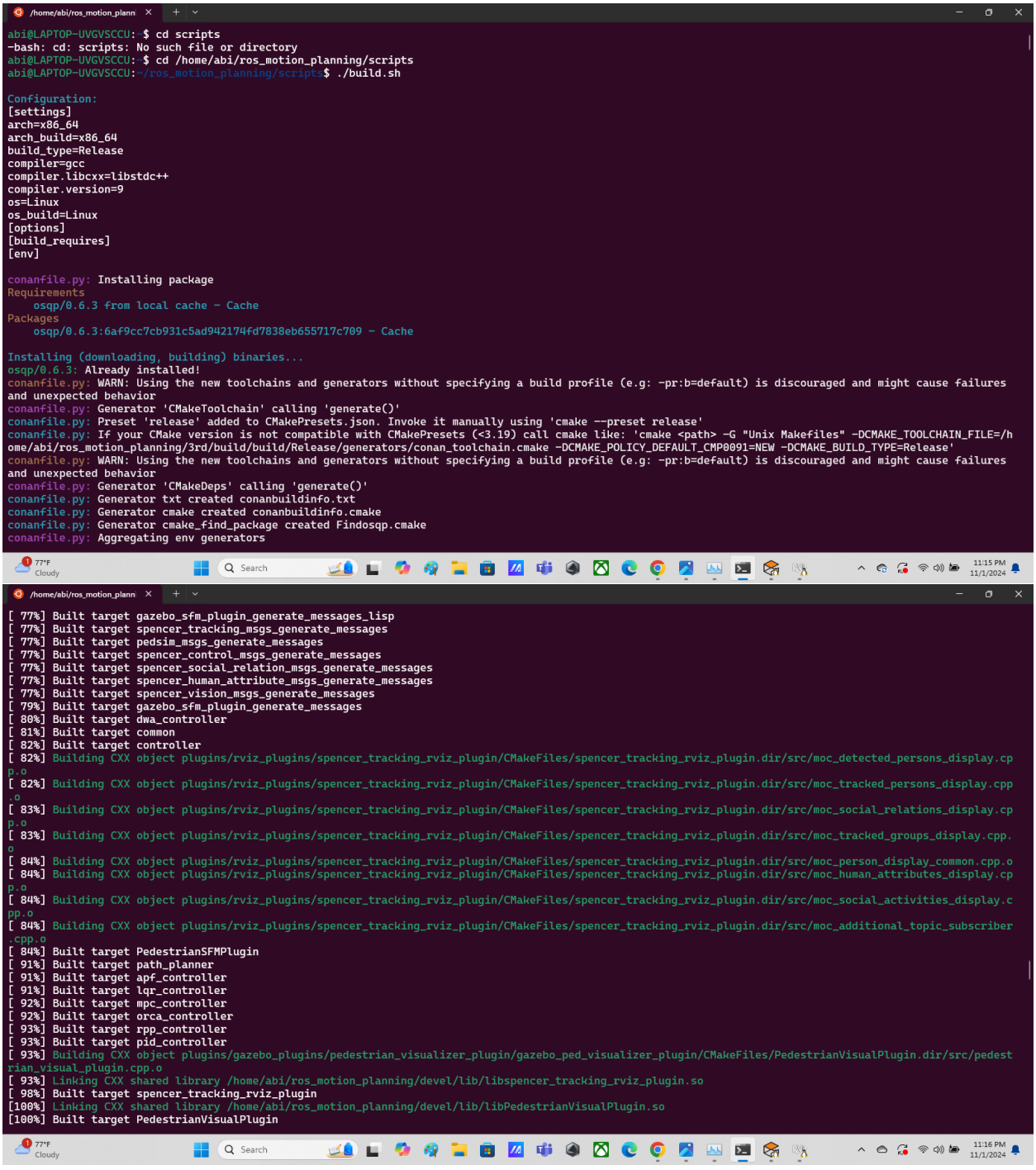
3. Jalankan syntax **sudo apt install python-is-python3 \ ros-noetic-amcl \ ros-noetic-base-local-planner \ ros-noetic-map-server \ ros-noetic-move-base \ ros-noetic-navfn \ libgoogle-glog-dev** untuk menginstall paket-paket ROS yang diperlukan untuk navigasi robot, pemetaan, dan perencanaan jalur.



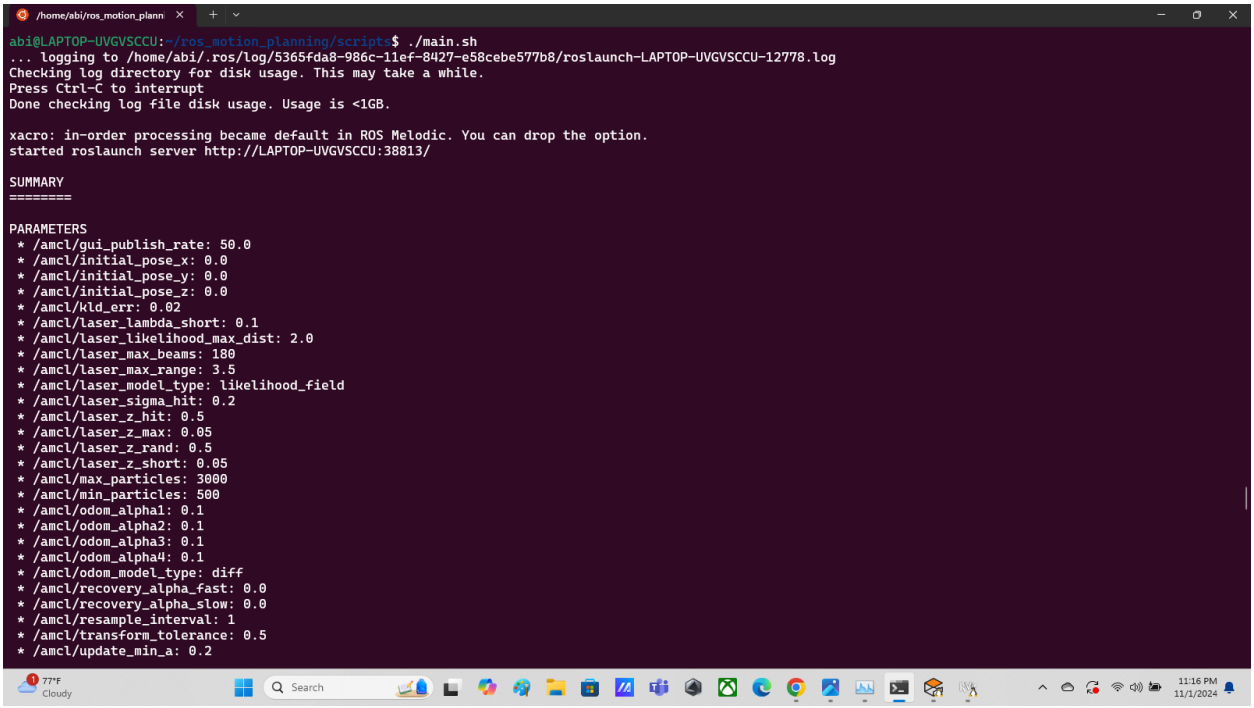
4. Jalankan syntax **git clone** https://github.com/ai-winter/ros_motion_planning.git untuk mengunduh repositori ros_motion_planning dari Github ke dalam direktori loka



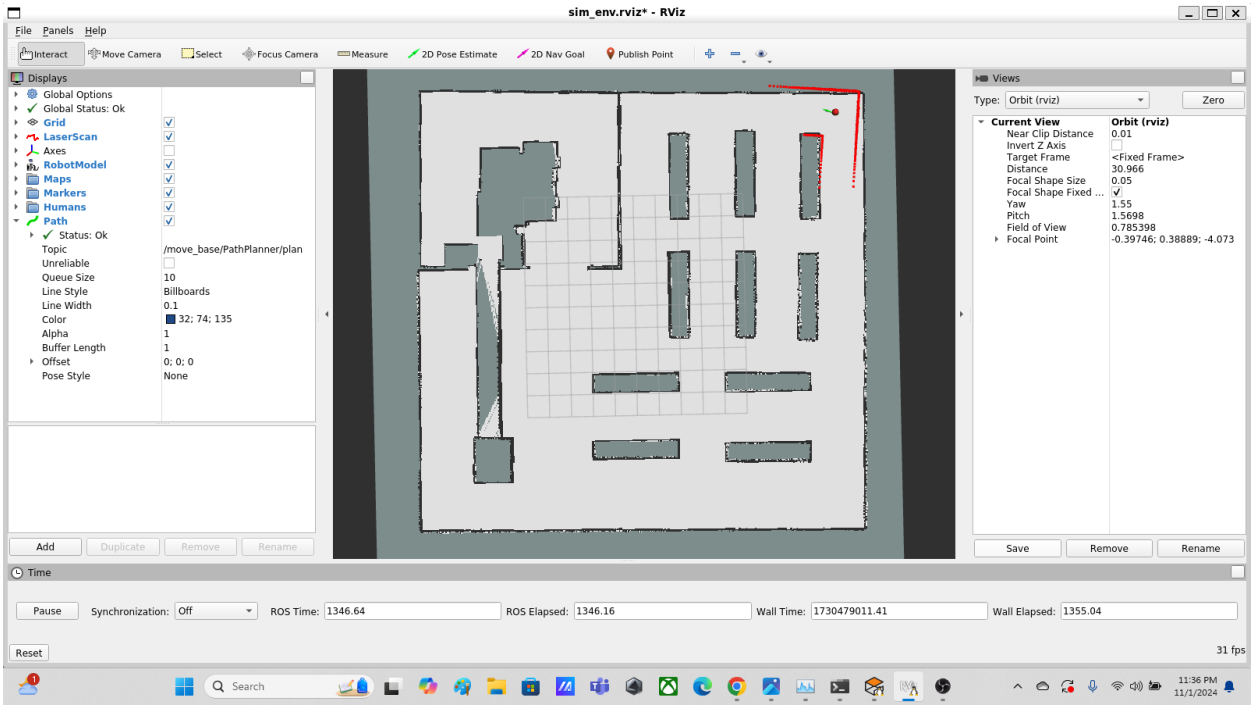
5. Jalankan syntax **./build.sh** untuk membangun proyek, mengompilasi kode sumber, dan menyiapkan semua dependensi yang diperlukan hingga 100%.



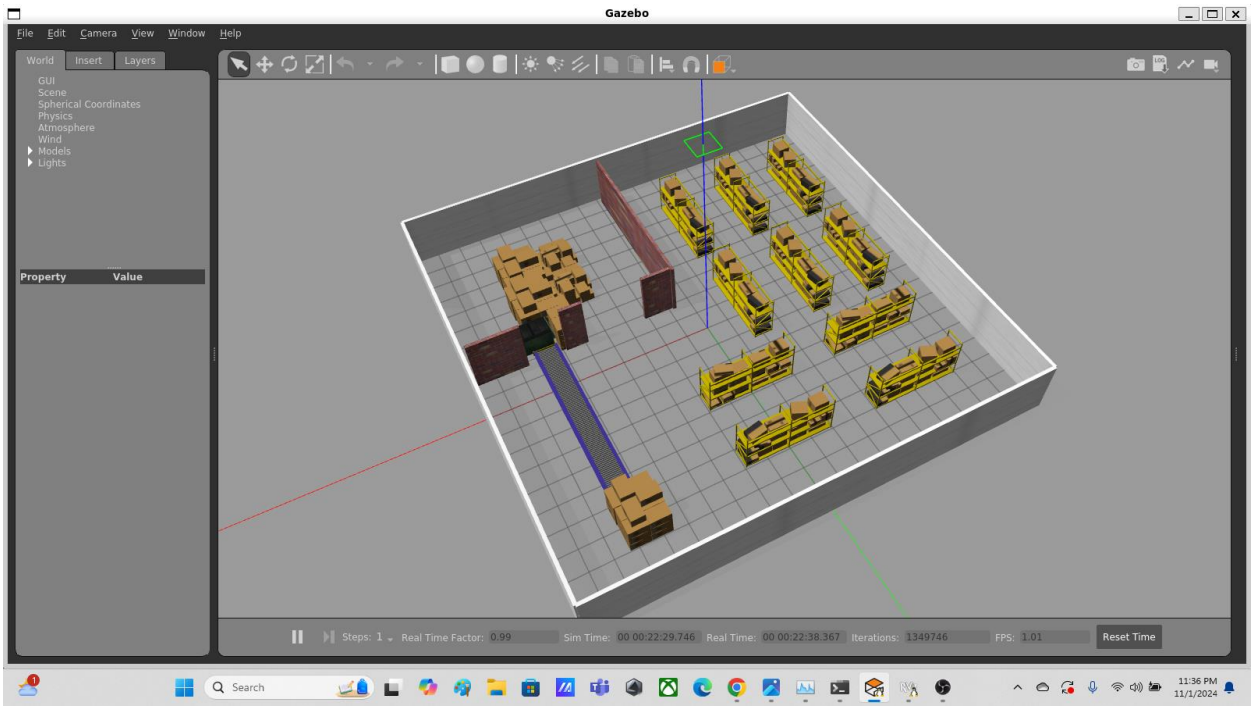
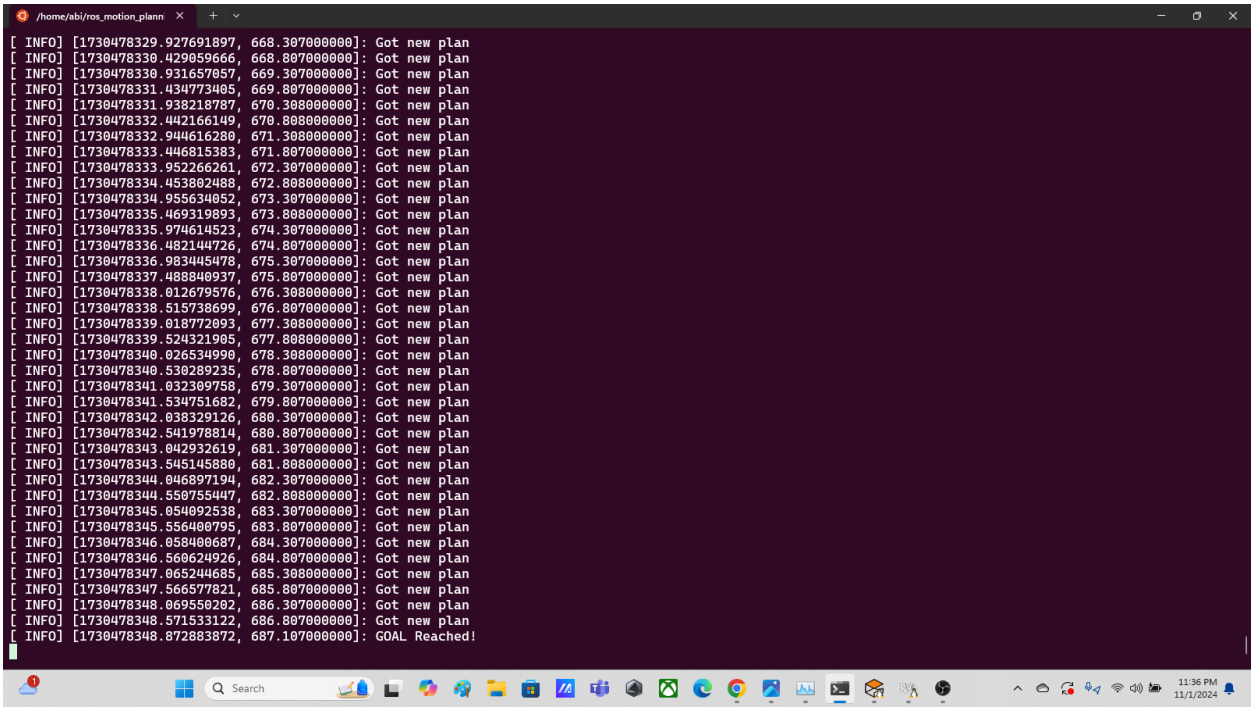
6. Jalankan syntax **./main.sh** untuk menjalankan skrip utama aplikasi, yang akan memulai semua komponen yang akan diperlukan untuk motion planning.



7. Setelah di jalankan maka akan menampilan Rviz dengan tampilan 2D. Pilih 2D Nav Goal lalu klik tempat tujuan robot. Makan nanti akan mengirimkan tujuan ke robot untuuk direncanakan dan diikuti.



8. Selain itu, akan menampilkan juga Gazebo dengan tampilan 3D. Gazebo ini akan menampilkan simulasi robot dalam tampilan tiga dimensi.



9. Ketika robot sudah sampai ke tujuan, maka akan menampilkan GOAL Reached! di terminal. Itu menandakan bahwa robot telah berhasil mencapai tujuan yang ditentukan.