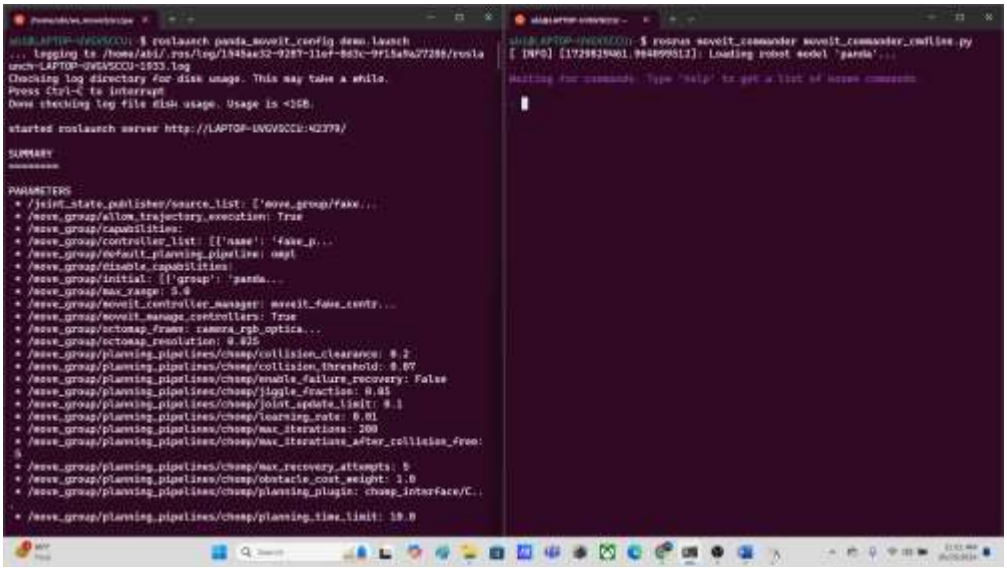
Nama : Ketut Satria Wibisana

NIM : 1103213148

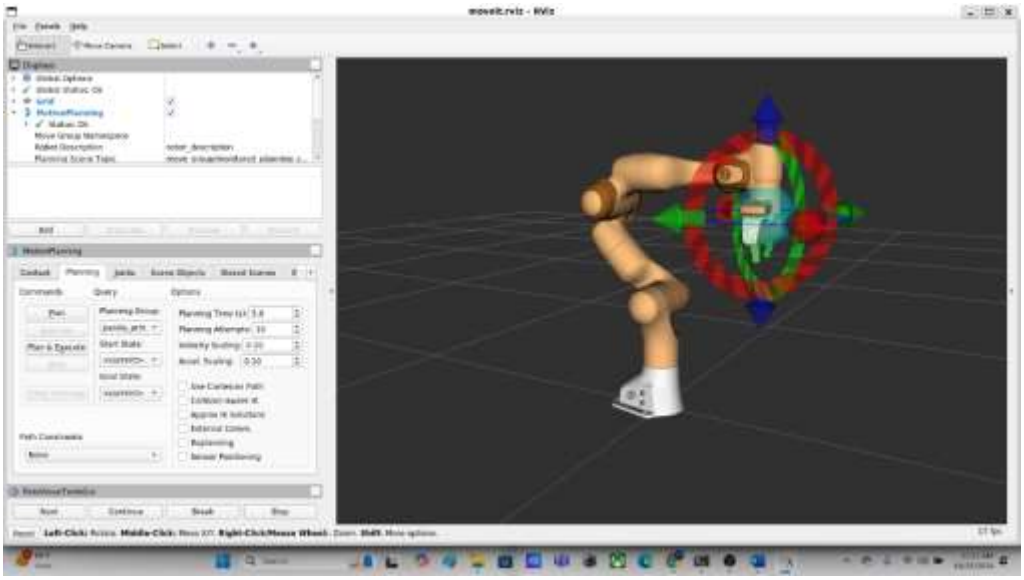
Kelas : TK-45-G09

MoveIt Commander Scripting (MoveIt 1 Noetic)

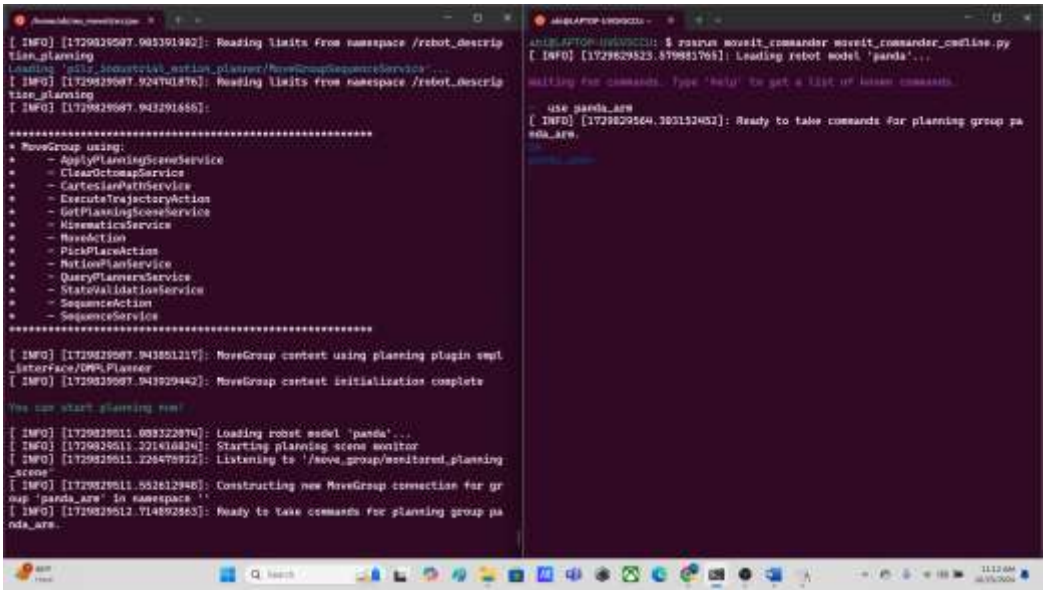
1. Jalankan syntax **roslaunch panda_moveit_config demo.launch** untuk membuka Rviz dan **rosrun moveit_commander moveit_commander_cmdline.py** untuk membuka command line MoveIt Commander.



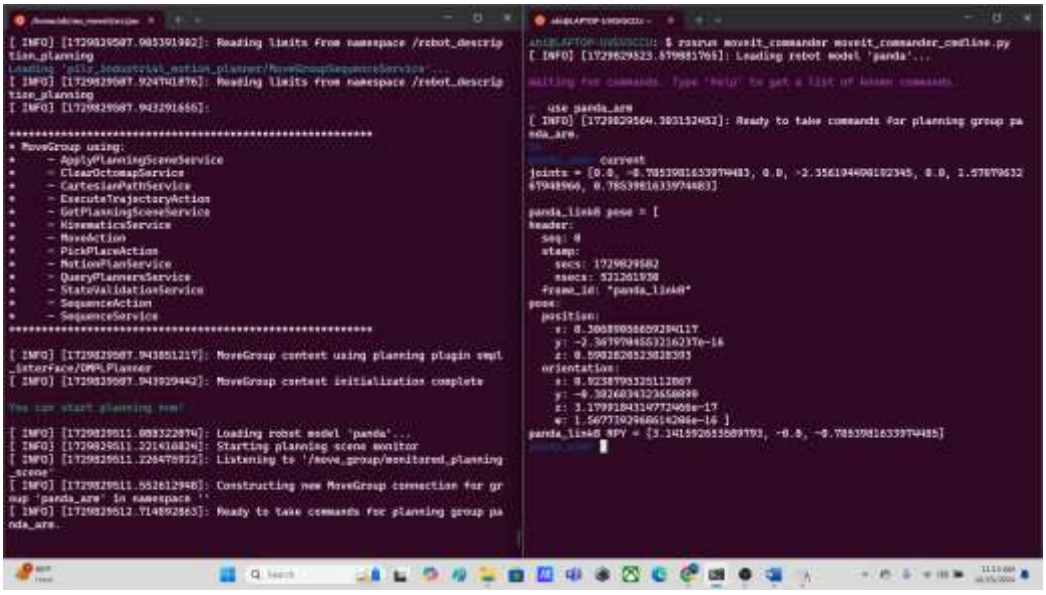
2. Rviz akan terbuka untuk visualisasi robot.



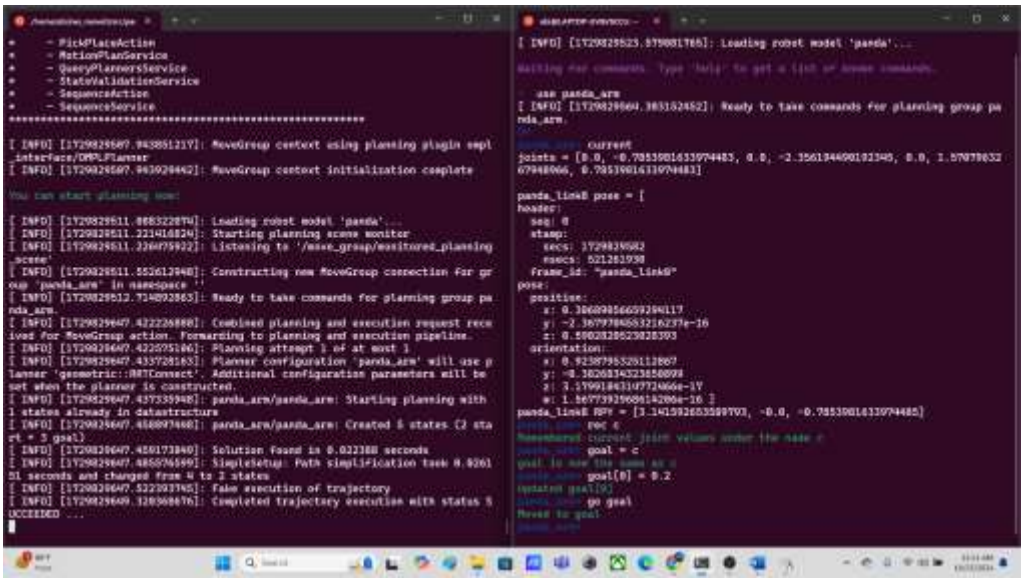
3**.** Jalankan syntax **use panda_arm** pada terminal kedua untuk memilih grup robot arm.



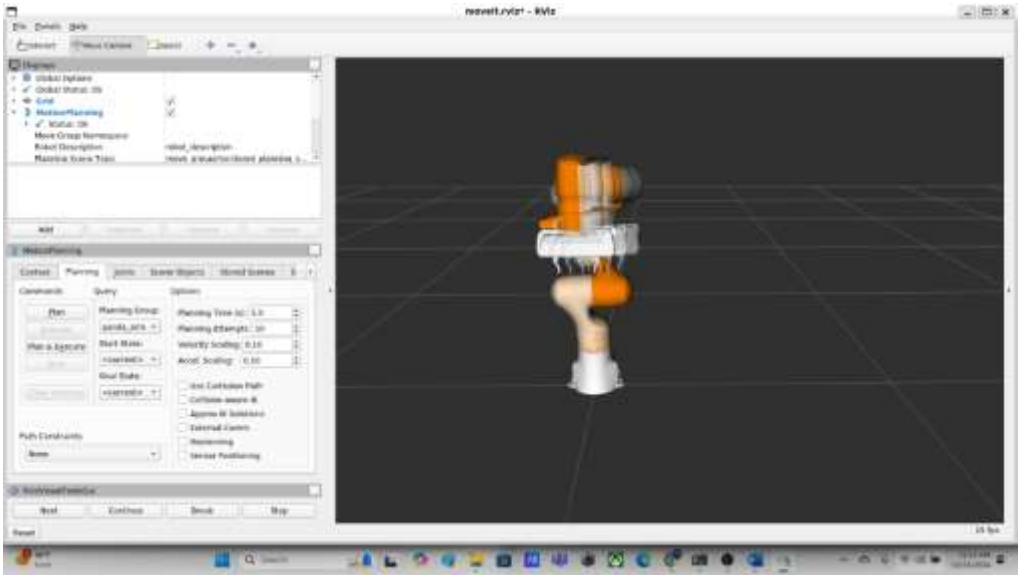
4. Jalankan syntax **current** untuk menampilkan posisi saat ini dari robot.



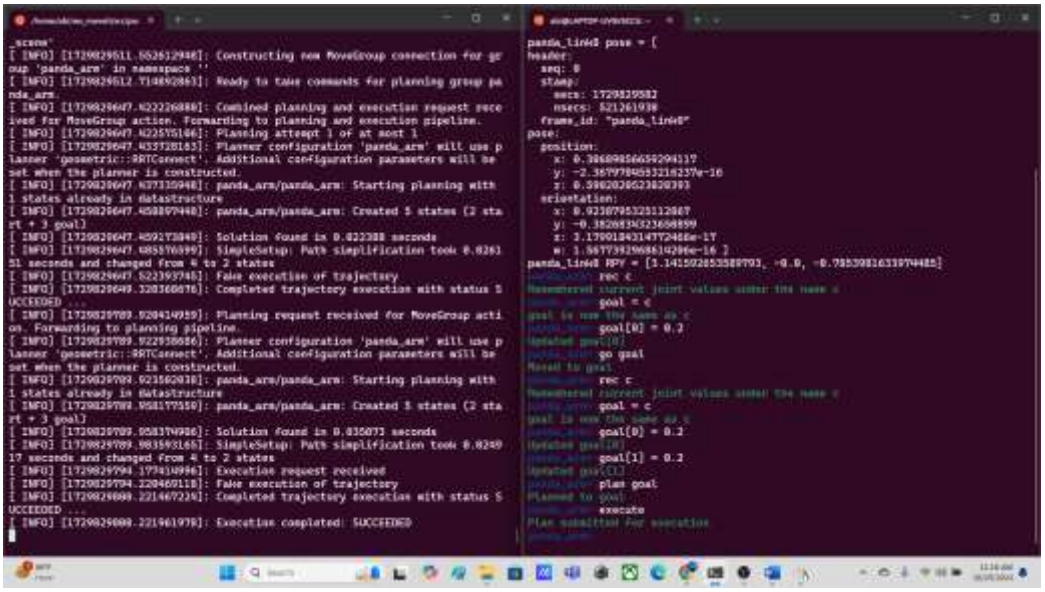
5. Jalankan syntax **rec c** untuk merekam posisi saat ini sebagai variabel, **goal = c** untuk menyimpan posisi tersebut, dan **go goal** untuk menggerakan robot ke posisi yang disimpan.



6. Robot akan bergerak sesuai instruksi.



7. Selain menjalankan syntax **go goal**, bisa juga menggunakan **goal[0] = 0.2** untuk menetapkan posisi x, **goal[1] = 0.2** untuk posisi y, **plan goal** untuk membuat rencana, dan **execute** untuk menjalankan rencana tersebut.



8. Robot akan bergerak sesuai instruksi.