

NAMA : Albizhar Zidane Budi Laksana

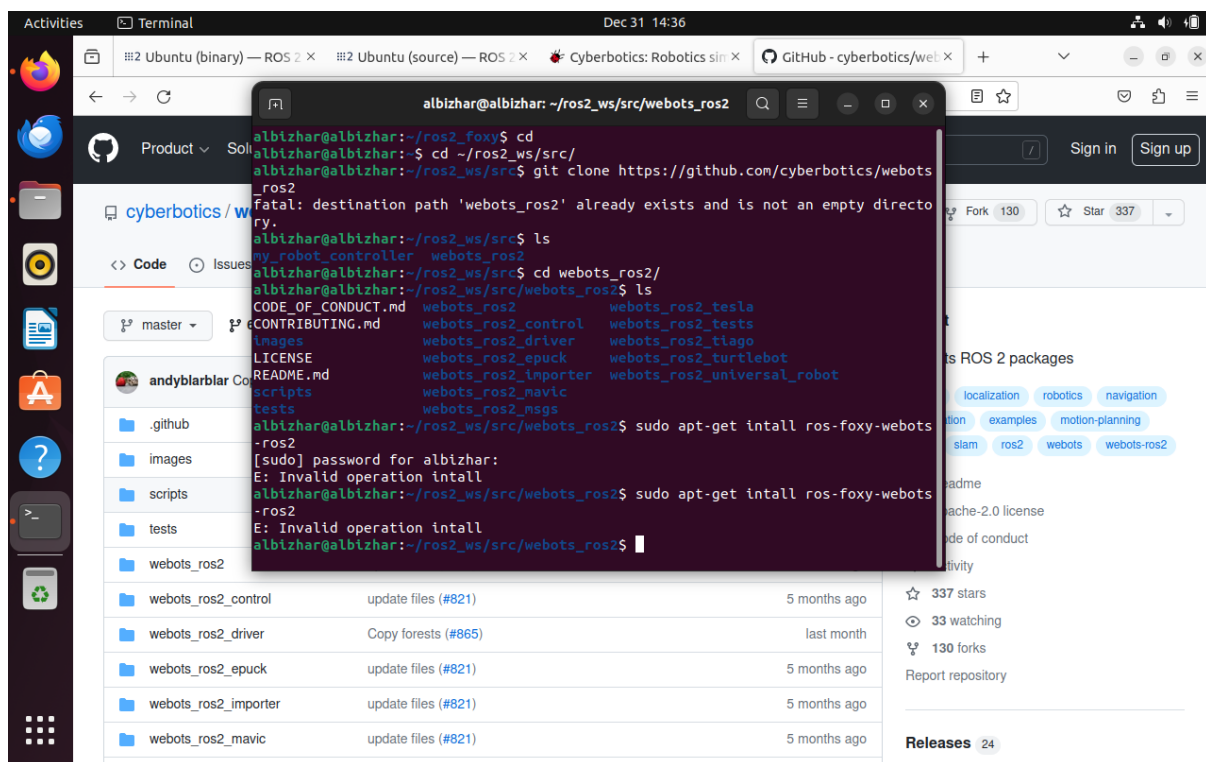
NIM : 1103202116

KELAS : TK-44-G7

“Lecture Week 3”

REPORT WEEK 3 Video 1

Pada minggu pembelajaran ke-3, saya mengalami kesulitan dalam menghadapi error yang tidak bisa terinstallnya sudo apt-get install ros-foxy-webots-ros2 dalam integrasi antara ros2 dan webots.



```
albizhar@albizhar: ~/ros2_ws/src/webots_ros2
albizhar@albizhar:~/ros2_Foxy$ cd
albizhar@albizhar:~$ cd ~/ros2_ws/src/
albizhar@albizhar:~/ros2_ws/src$ git clone https://github.com/cyberbotics/webots_ros2
Fatal: destination path 'webots_ros2' already exists and is not an empty directory.
albizhar@albizhar:~/ros2_ws/src$ ls
my_robot_controller  webots_ros2
albizhar@albizhar:~/ros2_ws/src$ cd webots_ros2/
albizhar@albizhar:~/ros2_ws/src/webots_ros2$ ls
CODE_OF_CONDUCT.md  webots_ros2          webots_ros2_tesla
CONTRIBUTING.md    webots_ros2_control  webots_ros2_tests
images              webots_ros2_driver   webots_ros2_tiago
LICENSE             webots_ros2_epuck    webots_ros2_turtlebot
README.md          webots_ros2_importer webots_ros2_universal_robot
scripts            webots_ros2_mavic
tests              webots_ros2_msgs
albizhar@albizhar:~/ros2_ws/src/webots_ros2$ sudo apt-get install ros-foxy-webots-ros2
[sudo] password for albizhar:
E: Invalid operation intall
albizhar@albizhar:~/ros2_ws/src/webots_ros2$ sudo apt-get install ros-foxy-webots-ros2
E: Invalid operation intall
albizhar@albizhar:~/ros2_ws/src/webots_ros2$
```

USAHA

1. Saya sudah mencoba melakukan instalisasi ulang terhadap ros2 package dan webots dan melakukan git clone ulang namun hasilnya tetap error.
2. Saya sudah mencoba meminta bantuan ke teman saya yang sudah bisa melakukan instalisasi webots dan ros2, tetapi hasilnya tetap nihil di komputer saya.

Berdasarkan laporan error diatas maka saya tidak dapat membuka atau menjalankan webots di ubuntu serta melanjutkan proses pembelajaran di week 3 ini.

Rangkuman Pembelajaran Week 3

Video 1

https://www.youtube.com/watch?v=jU_FD1_zAqo&list=PLt69C9MnPchkP0ZXZOqmIGRTOch8o9GiQ&ab_channel=Softillusion



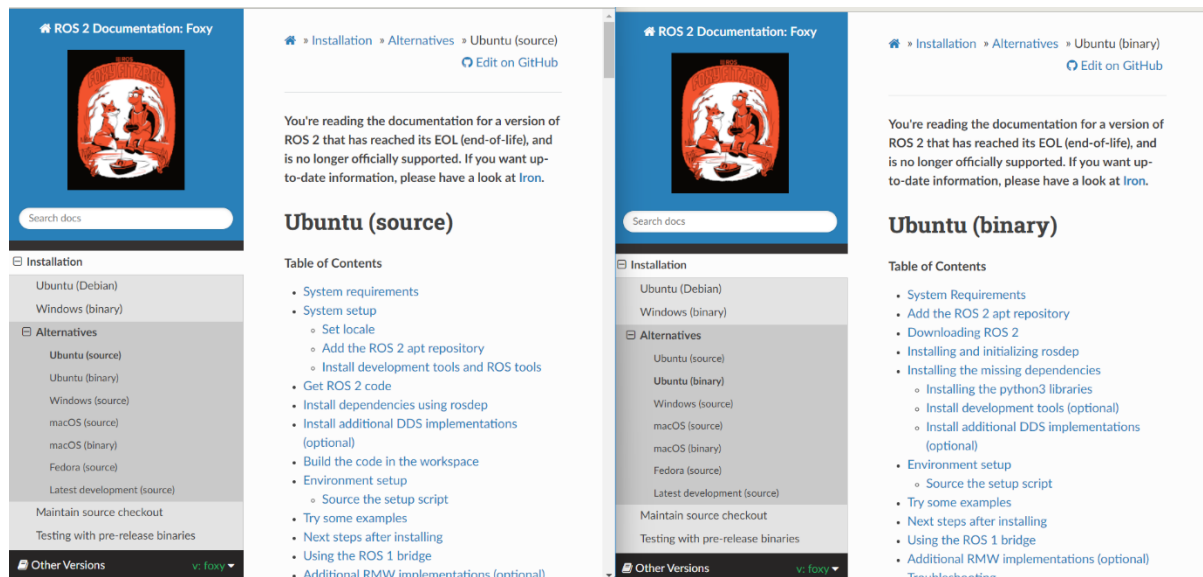
Pada video pertama week 3 pembelajaran robotika kali ini membahas mengenai cara melakukan setting up environment pada instalasi ROS2 dan Webots.

1. Installation ROS2

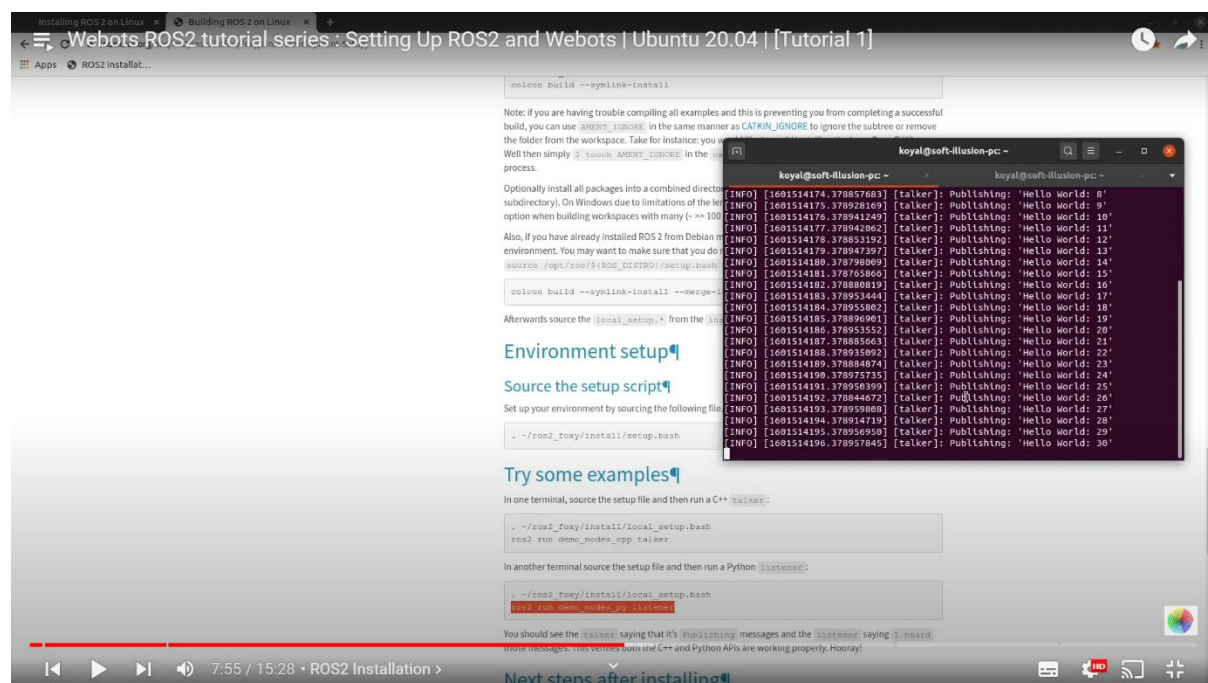
Pada bagian video ini menjelaskan mengenai bagaimana cara untuk melakukan instalasi ROS2 pada ubuntu. Instalasi dapat dilakukan dengan mengikuti Langkah-langkah yang ada di deskripsi video tersebut, disini ada beberapa dokumen website ROS2 untuk langkah-langkah instalasi ROS2:

Link 1 : <https://docs.ros.org/en/foxy/Installation/Alternatives/Ubuntu-Development-Setup.html>

Link 2 : <https://docs.ros.org/en/foxy/Installation/Alternatives/Ubuntu-Install-Binary.html>



Setelah melakukan instalasi ROS2 pada kedua opsi website berikut, selanjutnya dapat melakukan pengujian program yang simple menggunakan ros2 talker dan listener.



Jika program talker dan listener berhasil dijalankan dengan lancar, maka tandanya instalasi ROS2 berhasil.

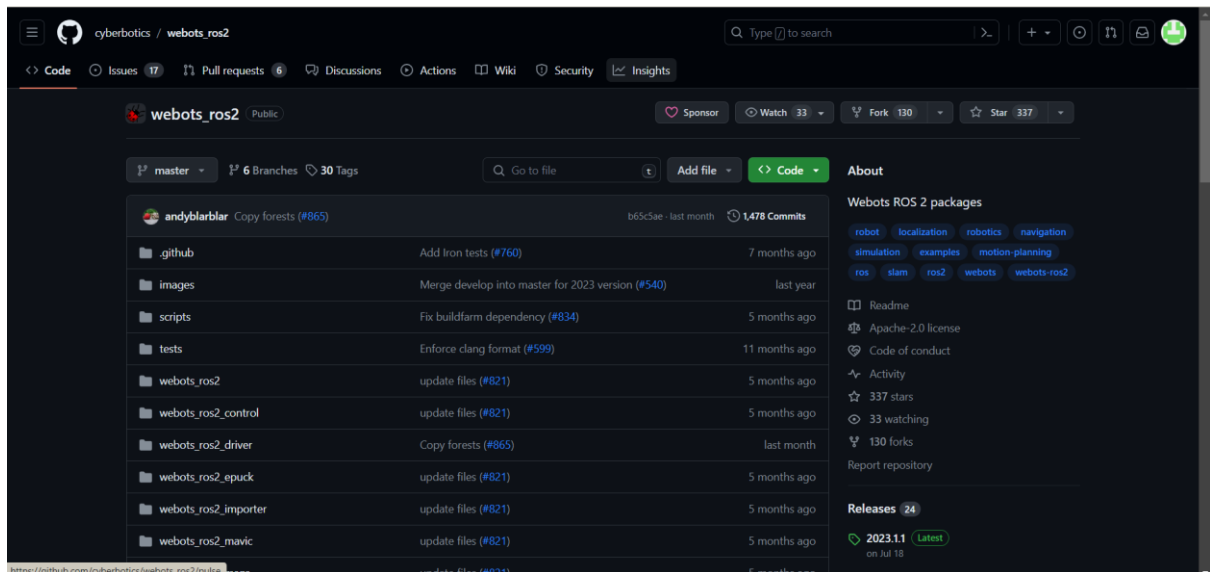
2. Installation Webots

Setelah instalasi ROS2 pada video menjelaskan mengenai cara melakukan instalasi pada webots yang dapat diakses melalui <https://cyberbotics.com/> untuk versi terbarunya. Webots dapat di download sesuai dengan perangkat yang digunakan. Tetapi

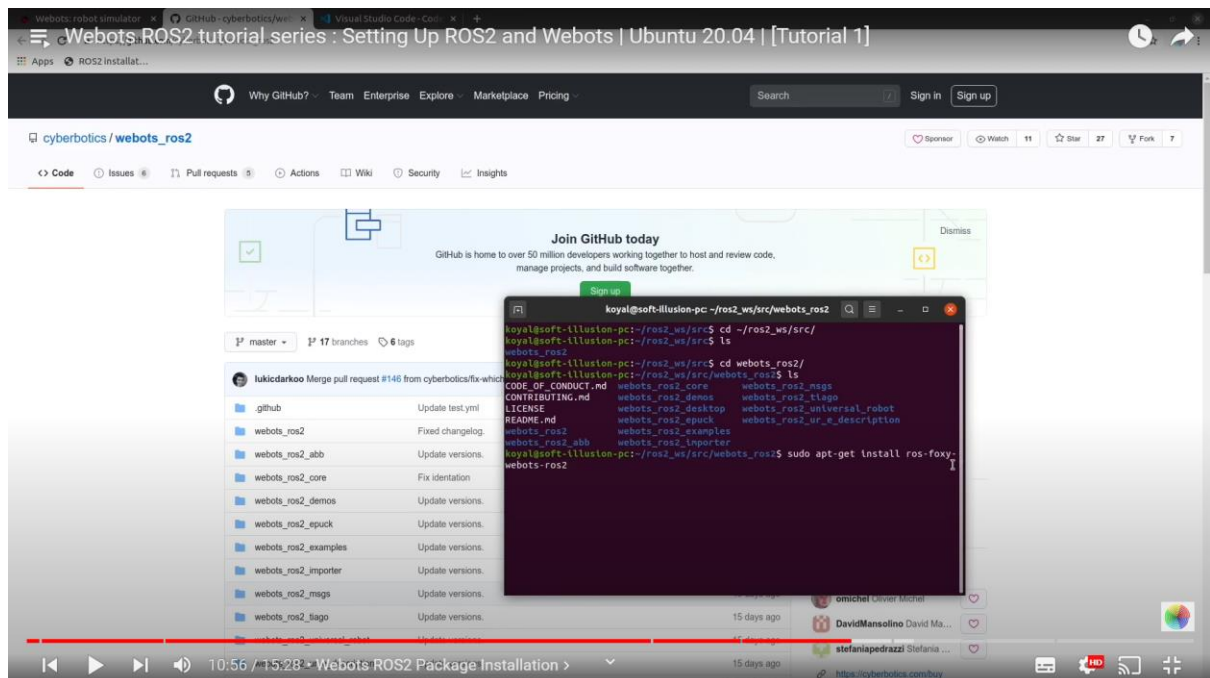
untuk download versi lamanya dapat diakses pada laman [github](https://github.com/cyberbotics/webots/releases) <https://github.com/cyberbotics/webots/releases> .

3. Installation Webots Repository

Setelah melakukan instalasi webots, selanjutnya yaitu melakukan instalasi repository webots-ros2. Repository ini dapat diakses melalui link di github : https://github.com/cyberbotics/webots_ros2



Untuk memasukkan repository kedalam ubuntu yaitu menggunakan git clone



4. Installation VS Code

Setelah melakukan instalasi webots repository dan melakukan git clone, Langkah selanjutnya yaitu menginstall VS Code pada link yang tertera di deskripsi video <https://code.visualstudio.com/>

