

Naskah Chapter 4 - Simulating Robots Using ROS and Gazebo

- Simulating the robotic arm using Gazebo and ROS
- Pada bagian ini, kita akan mensimulasikan robot di Gazebo menggunakan ROS. Sebelum memulai dengan Gazebo dan ROS, kita harus menginstal paket-paket agar berfungsi dengan Gazebo dan ROS:

```
sudo apt-get install ros-noetic-gazebo-ros-pkgs ros-noetic-gazebo-msgs ros-noetic-gazebo-plugins ros-noetic-gazebo-ros-control
```

- Setelah instalasi, periksa apakah Gazebo dipasang dengan benar menggunakan perintah berikut:

```
roscore & rosrun gazebo_ros gazebo
```

- Perintah tersebut akan membuka GUI Gazebo. Jika kita memiliki simulator Gazebo, kita bisa melanjutkan untuk mengembangkan model simulasi tujuh lengan DOF untuk Gazebo.

