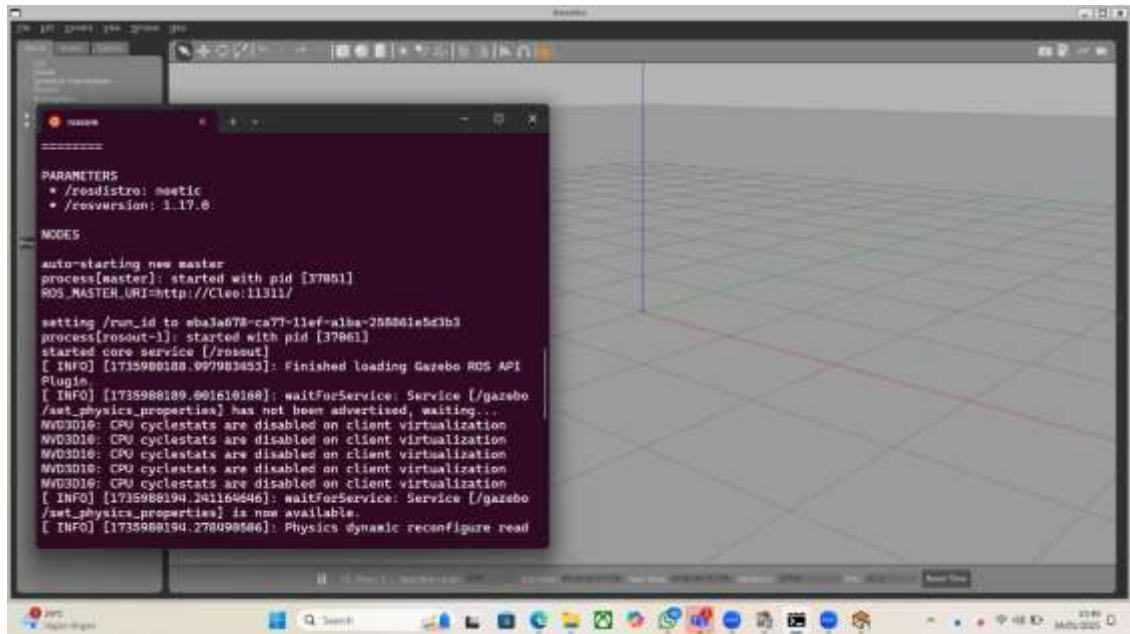


Bab 2 "Getting Started with ROS Programming" membahas langkah awal dalam pengembangan aplikasi menggunakan ROS, termasuk topik penting yaitu membuat paket ROS. Paket ROS adalah unit dasar dalam struktur ROS yang berisi file-file penting seperti kode sumber, dependensi, skrip eksekusi, dan konfigurasi lainnya. Dalam bab ini, dijelaskan proses pembuatan paket ROS menggunakan perintah `catkin_create_pkg`, yang memungkinkan pengembang untuk dengan mudah mengatur dependensi dan struktur proyek. Mempelajari cara membuat paket ROS membantu memahami kerangka kerja yang digunakan untuk mengorganisasi proyek-proyek robotika, sehingga pengembang dapat memanfaatkan pustaka



4. Chapter 5

Bab 5 "Simulating Robots Using ROS, CoppeliaSim, and Webots" membahas cara mengatur dan mengintegrasikan Webots dengan ROS untuk simulasi robot. Webots adalah platform simulasi robotik yang menyediakan berbagai model robot dan lingkungan 3D untuk pengujian algoritma kontrol dan sensor. Dalam bab ini, dijelaskan langkah-langkah untuk mengonfigurasi Webots agar dapat berkomunikasi dengan ROS, sehingga memungkinkan pengembang untuk memanfaatkan pustaka dan alat ROS dalam simulasi robot yang lebih realistis. Integrasi ini memungkinkan pengendalian robot secara langsung melalui ROS dan memanfaatkan topik, layanan, dan pesan ROS untuk komunikasi antara perangkat lunak dan simulasi Webots. Dengan mempelajari cara mengatur Webots dengan ROS, pengembang dapat mempercepat pengujian, mengoptimalkan desain, dan mengembangkan aplikasi robotika yang lebih kompleks dengan cara yang lebih terstruktur dan efisien, tanpa memerlukan perangkat keras fisik.

