

URO TEST

- d. Dynamixel AX-18A merupakan servo yang memiliki torsi yang cukup kuat dan sangat penting untuk pergerakan yang membawa bobot berat. Jelaskan secara bertahap cara kontrol dan komunikasi servo tersebut menggunakan sistem publish subscribe pada Raspberry Pi ! (perkirakan juga penggunaan komponen modul lainnya, U2D2 misalnya)
- 1.) Install library yang diperlukan untuk mengontrol servo
 - 2.) Dengan U2D2 dan kabel, sambungkan servo ke raspi
 - 3.) Buat node pada ROS untuk berkomunikasi dengan servo kemudian jalankan
 - 4.) Buat perintah untuk menggerakkan servo pada topik yang sesuai
 - 5.) Uji apakah pergerakan servo sesuai dengan perintah