

## **Resume Video ROS1 vs ROS 2**

Ros2 merupakan versi terbaru dari Ros1 yang telah populer di kalangan developer robot. Ros1 memiliki banyak kekurangan diantaranya *real time*, *safety*, *certification* dan *security*. Ros 2 memiliki tujuan utama untuk memberikan kompatibilitas industri agar bisa digunakan lebih baik dan lebih banyak lagi. Perbedaan antara Ros1 dan Ros2 adalah pada bahasa yang digunakan, Ros1 menggunakan C++ atau CPP dan Python 3 sedangkan Ros2 menggunakan RCL. Penggunaan bahasa tersebut digunakan agar meningkatkan kompatibilitas. RCL merupakan singkatan dari ROS *Client Library* yang berisi API.

Ros2 memberikan update untuk komponen nodes. Dalam Ros2, developer dapat menuliskan banyak node dalam 1 executable sehingga memudahkan developer yang memiliki keterbatasan sumber daya hardware. Fitur lainnya adalah mengenai kompatibilitas dengan sistem operasi lain, Ros1 hanya dapat digunakan dalam sistem operasi berbasis Ubuntu Linux sedangkan Ros2 dapat digunakan untuk Ubuntu, Windows dan macOS. Ros1 masih sering digunakan karena Ros2 belum lama keluar pada sekitar tahun 2017.