

code

Chapter 1

- `rosversion -d` (memeriksa versi ROS)

Chapter 2

- `cd ~/catkin_ws/src` (mengarahkan direktori)
- `catkin_create_pkg beginner_tutorials std_msgs rospy roscpp` (mengunduh package)
- `cd ~/catkin_ws` (mengarahkan direktori)
- `catkin_make` (membuat file)
- `. ~/catkin_ws/devel/setup.bash` (mengatur direktori)
- `roscd beginner_tutorials` (mengunduh tutorial)
- `cat package.xml` (membuat file)
- `rospack depends1 rospy` (menampilkan daftar dependensi langsung dari paket rospy)

Chapter 3

- `roscore` (menjalankan ros)
- `mkdir -p ~/catkin_ws/src` (membuat file)
- `cd ~/catkin_ws/` (mengarahkan direktori)
- `catkin_make` (membuat file)
- `echo "source ~/catkin_ws/devel/setup.bash" >> ~/.bashrc` (mengatur bash)
- `source ~/.bashrc` (mengatur bash)
- `sudo apt install ros-noetic-rviz ros-noetic-moveit` (menginstal rviz dan moveit)

chapter 4

- `sudo apt update` (mengupdate)
- `sudo apt install ros-noetic-desktop-full ros-noetic-gazebo-ros-pkgs ros-noetic-gazebo-ros-control` (menginstal gazebo)
- `gazebo` (membuka gazebo)