

Nama : Dominikus David

Fakultas : STEI-R

NiM : 16524255

Cara kontrol dan komunikasi servo tersebut menggunakan sistem publish subscribe pada Raspberry Pi :

1. Instal ROS pada Raspi seperti yang sudah ada di soal sebelumnya.
2. Konfigurasi ROS Workspace untuk menjalankan node untuk mengontrol servo.
3. Instal package Dynamixel SDK dari ROS untuk mengontrol servo melalui ROS.
4. Buat node publisher untuk mengirimkan perintah posisi, kecepatan, atau torsi melalui protokol ROS dengan data yang dipublish melalui topik tertentu.
/servo_command
5. Buat node subscriber yang akan melakukan feedback dari servo melalui topik
/servo_feedback
6. Hubungkan modul U2D2 melalui port USB pada Raspi dan servo menggunakan kabel RS485.
7. Konfigurasi port komunikasi di raspi untuk komunikasi dengan servo.
8. Setelah kita mengirimkan perintah ke servo, subscriber akan mendengarkan feedback dari servo melalui topik
/servo_feedback
9. Nanti ia akan mengirimkan posisi aktual servo pada node publisher untuk memastikan servo bergerak sesuai.