

Muhammad Fauzan Nur'ilham
1103204085
TK-44-G7
Robotika

Tutorial on Publishers in ROS2

Di tutorial ini membuat simulasi robot line follower pada webots yang letak sensornya bisa dilihat dan juga diedit. Disini juga bisa melihat nilai parameter data contohnya seperti gambar dibawah menggunakan nilai x, y, z, pada linear dan angular yang dimana nilainya akan selalu berubah seiring bergerakanya robot line follower.

