

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

Tutorial on Publishers in ROS2

Pada video tutorial ini mempelajari bagaimana cara mengontrol robot dengan ROS2 publisher. Menggunakan Epuck yang memiliki nilai x, y, z dari linear dan juga angular sebagai parameter penggeraknya. Robot bisa menghindari obstacle yang ada didepannya.



Tutorial on Subscribers in ROS2

Pada video tutorial ini mempelajari bagaimana mendapatkan feedback dari sensor yang berbeda pada robot dengan ROS2 subscriber. Sama seperti sebelumnya menggunakan Epuck hanya saja di video ini menggunakan subscriber pada terminalnya, dan kita bisa melihat min range dan juga max range dengan memasukkan "ros2 topic echo". Output yang dihasilkan "Sensor is seeing obstacle in distance (range)" dimana robot dapat mendeteksi jarak obstacle didepannya.

