

Soal 3d

Untuk mengendalikan Servo Dynamixel AX-18A menggunakan ROS dengan Raspberry Pi, sebelumnya dibutuhkan beberapa komponen pendukung untuk menyambungkan keudanya. Komponen tersebut adalah U2D2 yang merupakan adapter untuk menyambungkan Servo dengan Raspberry Pi, kemudian ada juga kabel TTL untuk menghubungkan U2D2 tersebut dengan Servo dan Raspberry Pi, dan terakhir ada power supply dan kabel jumper. Setelah semua komponen tersambung dengan baik, langkah selanjutnya adalah membuat program untuk mengendalikan servo tersebut menggunakan metode publish and subscribe. Akan dibuat dua node, satu untuk servo sebagai publisher dan satu lagi untuk Raspberry Pi sebagai subscriber. Servo akan mempublish kondisi-kondisi yang dialaminya seperti letak posisinya, kecepatan putarannya, dan lain sebagainya. Data-data tersebut kemudian diterima oleh subscriber untuk memberi perintah tambahan atau feedback dari keadaan servo seperti mengurangi kecepatan apabila kecepatan putaran servo terlalu cepat.