

Nama : Muhammad Risyad Himawan Putra
NRP : 5025231205

Laporan Penugasan 3

1. Buat package dengan ros2

- `ros2 pkg create --build-type ament python TUGAS3`

2. Tambahkan publisher node pada direktori TUGAS3/TUGAS3

- `cd TUGAS3/TUGAS3`

3. Buka vscode dengan menggunakan command

- `code .`

4. Tentukan gerak arah turtle.

```
traverse = [0.00, 4.00, 0.00, 4.00, 0.00, 4.00, 0.00, 6.18, 0.00, 0.00, 6.18, 0.00, 6.18]
rotate = [2.08, 0.00, 2.08, 0.00, 2.08, 0.00, 0.52, 3.09, 0.00, -1.04, 3.09, -1.04, 3.09]
```

5. Tentukan koordinat absolute sebagai spawn point dan clear untuk menghapus path yang telah digambar sebelumnya.

```
self.teleport_absolute(7.5, 5.0, 0.0)
self.clear_turtlesim()
```

6. Memastikan semua service (turtle) yang dibutuhkan sudah berjalan.

```
def wait_for_services(self):
    while not
self.teleport_absolute_client.wait_for_service(timeout_sec=1.0) or \
    not
self.clear_turtlesim_client.wait_for_service(timeout_sec=1.0):
    self.get_logger().info('Waiting for services...')
```

7. Buka turtlesim lewat terminal baru.

```
ros2 run turtlesim turtlesim_node
```