

Nama : Muhammad Risyad Himawan Putra  
NRP : 5025231205

## Laporan Penugasan 2

1. Buat package dengan ros2
  - `ros2 pkg create --build-type ament python TUGAS2`
2. Tambahkan publisher node pada direktori TUGAS2/TUGAS2
  - `cd TUGAS2/TUGAS2`
3. Buka vscode dengan menggunakan command
  - `code .`
4. Tambahkan file pubtest.py dan subtest.py di dalam folder TUGAS2 dan masukkan kode publisher dan subscriber di file tersebut.
5. Membuat publisher 1 yang akan mem-publish bool true atau false dengan periode 2 detik.

```
self.publisher1 = self.create_publisher(Bool, 'publisher_1', 10)
    self.timer1 = self.create_timer(2, self.publish_bool1)
    self.bool_value1 = True
    self.timer_count1 = 0
```

6. Membuat publisher 2 yang akan mem-publish bool true atau false dengan periode 3 detik.

```
self.publisher2 = self.create_publisher(Bool, 'publisher_2', 10)
    self.timer2 = self.create_timer(3, self.publish_bool2)
    self.bool_value2 = True
    self.timer_count2 = 0
```

7. Membuat publish\_bool untuk membuat sebuah message bool dengan format Publisher - 1 - (%d sec) -> "%s"

```
def publish_bool1(self):
    msg1 = Bool()
    msg1.data = self.bool_value1
    self.publisher1.publish(msg1)
    self.get_logger().info('Publisher - 1 - (%d sec) -> "%s"' %
(self.timer_count1, msg1.data))
    self.bool_value1 = not self.bool_value1
    self.timer_count1 += 1

def publish_bool2(self):
    msg2 = Bool()
    msg2.data = self.bool_value2
    self.publisher2.publish(msg2)
    self.get_logger().info('Publisher - 2 - (%d sec) -> "%s"' %
(self.timer_count2, msg2.data))
    self.bool_value2 = not self.bool_value2
    self.timer_count2 += 1
```