

NAMA : Muhammad Daffa Satria
NIM : 1103204018
KELAS : TK 44-G7

“Week4”

Terjadinya eror pada minggu sebelumnya membuat saya tidak dapat melakukan installasinya sudo apt-get install ros-foxy-webots-ros2 dalam integrasi antara ros2 dan webots.

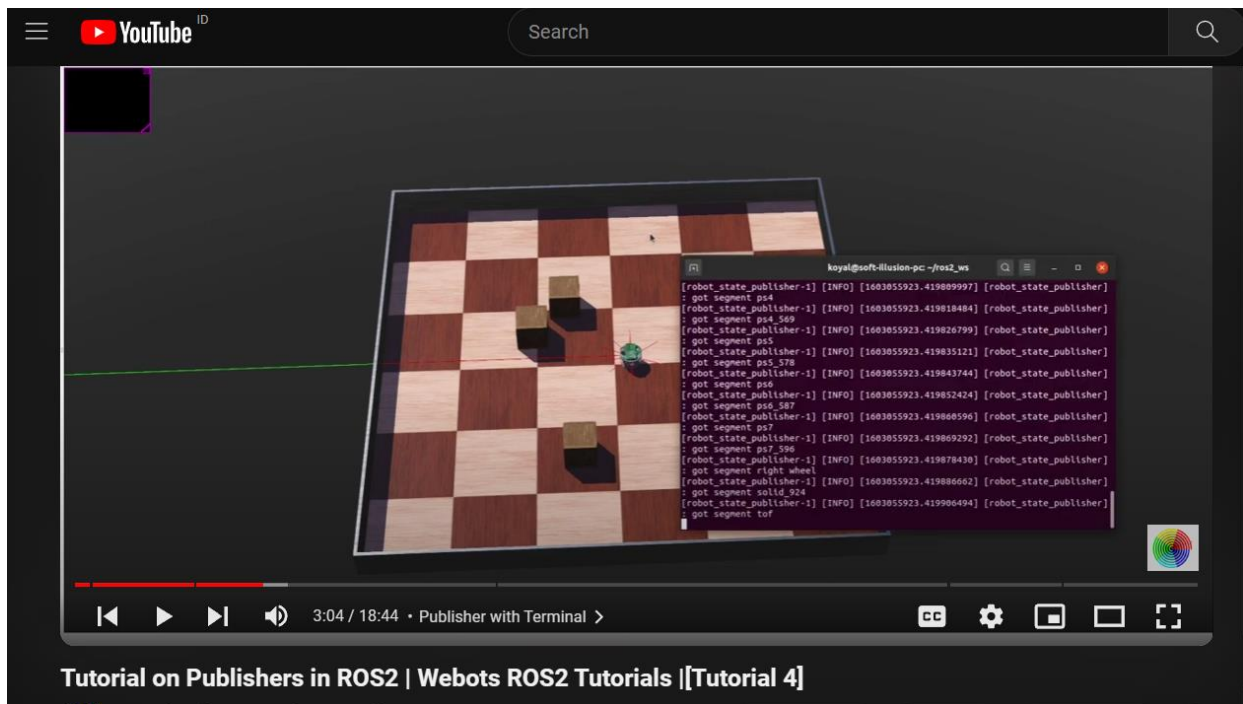
Video pembelejaran 4

https://www.youtube.com/watch?v=-owqJOH3Des&list=PLt69C9MnPchkP0ZXZOqmIGRTOch8o9GiQ&index=4&ab_channel=Softillusion

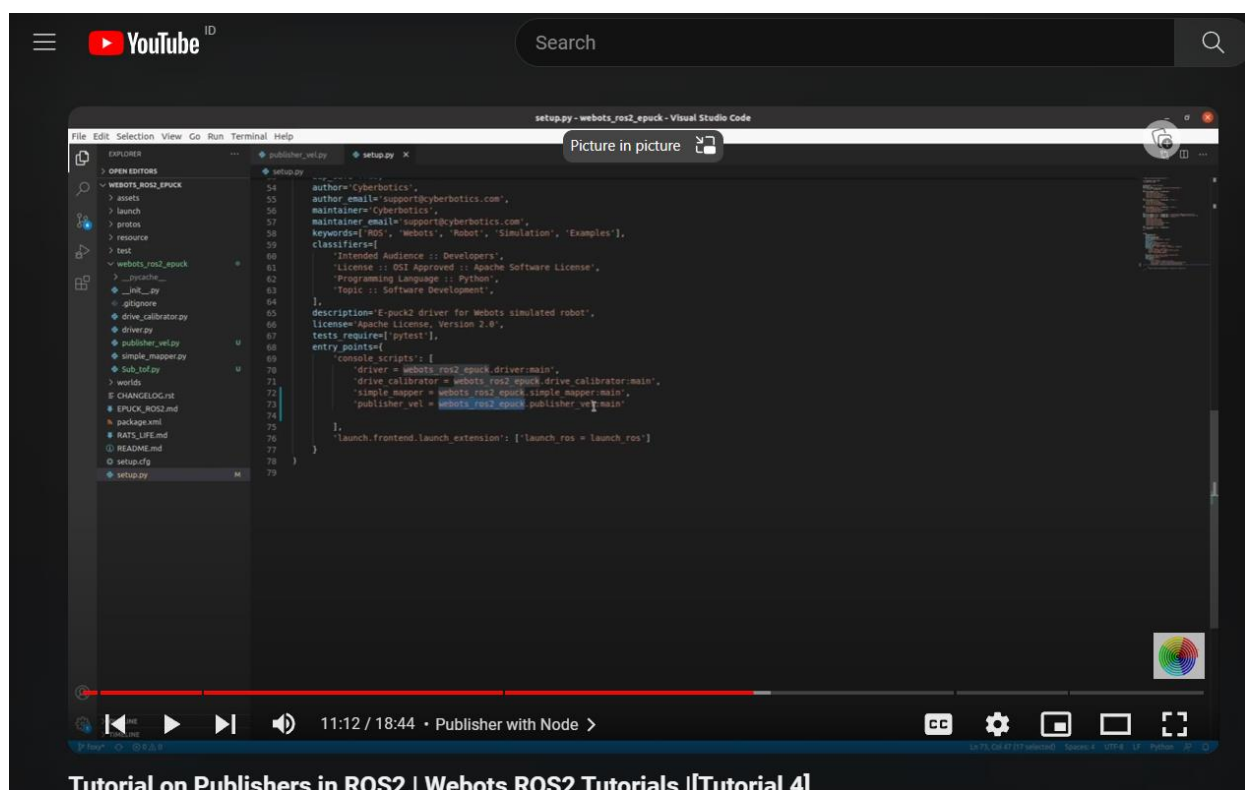


Pada video ke-4 week 3 pembelajaran robotika kali ini membahas mengenai control epuck dengan ROS2 publisher.

1. Pada video ke-4 ini membahas mengenai penggunaan ROS2 E-Puck seperti pada video ke-3 sebelumnya. Pada video akan mendeklarasikan nilai x, y, dan z sebagai input pada kodingan di ubuntu.



Pada Visual Studio Code pada video melakukan deklarasi `publisher_vel.py` dan menyimpannya pada `setup.py`. file `publisher_vel.py` ini berguna sebagai program yang membuat robot dapat bergerak sesuai apa yang kita mau.



Selanjutnya setelah melakukan save file, melakukan instalasi pada ubuntu dengan menggunakan command `colcon-build -packages-select`. Output dari program tersebut akan menghasilkan robot bergerak dan berbelok apabila ada obstacle yang menghalangi.

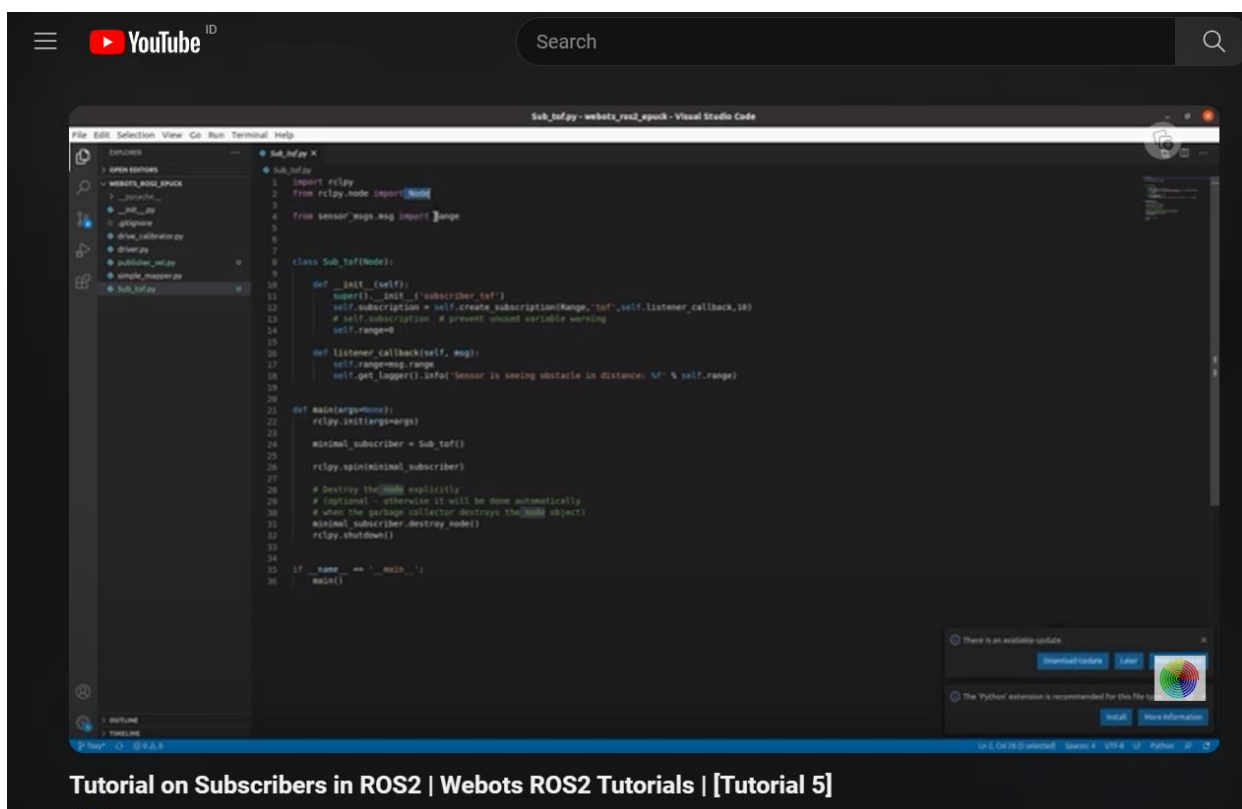
Video pembelajaran 5

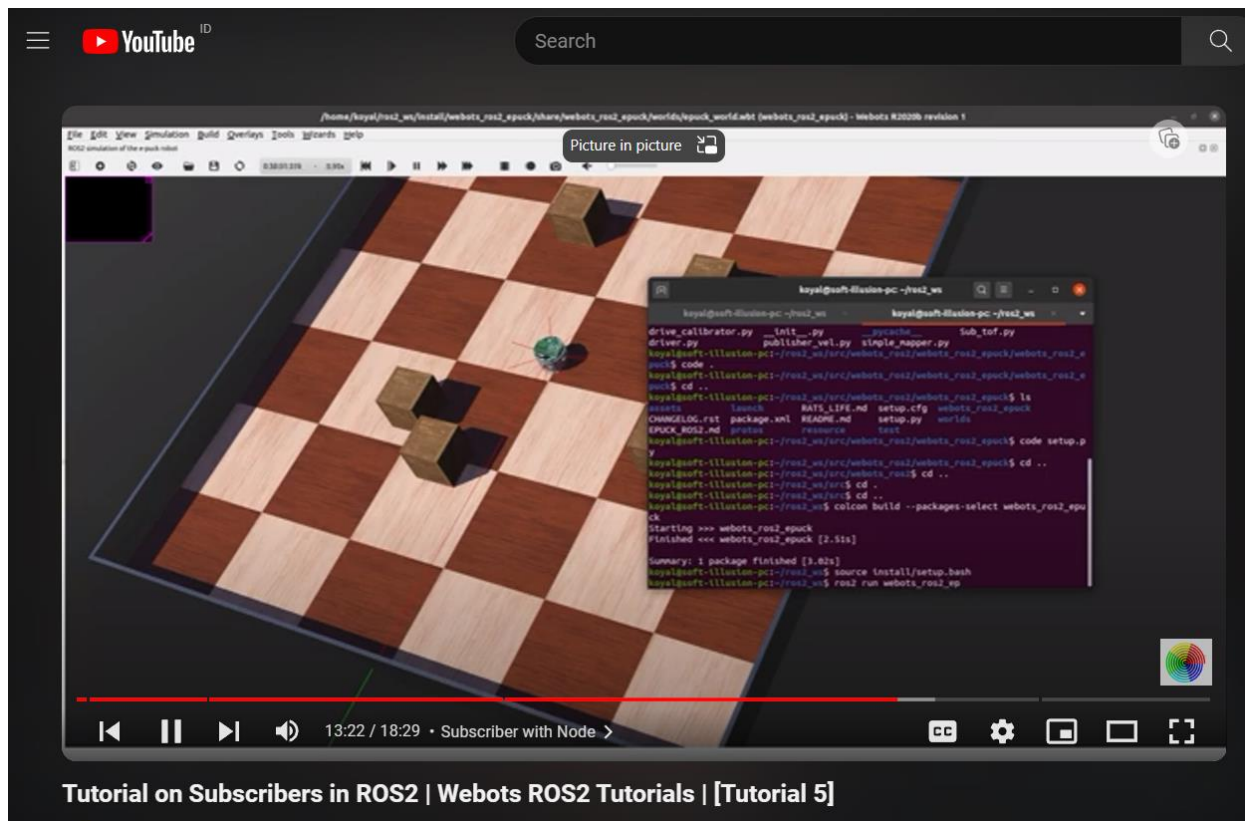
https://www.youtube.com/watch?v=mUmOwr-U_68&list=PLt69C9MnPchkP0ZXZOqmIGRTOch8o9GiQ&index=5&ab_channel=Sofitilusi
on



Pada video ke-5 week 3 pembelajaran robotika kali ini membahas mengenai get sensor data dari epuck dengan ROS2 subscriber.

1. Pada video ke-5 sama seperti cara pada video 4 yaitu akan mendeklarasikan subscriber dengan nama file subs_tof.





Selanjutnya setelah melakukan instalasi command `colcon build --packages-select "nama packages"` memasukkan command `ros2 run webots_ros2_epuck sub_tof` yang gunanya untuk menjalankan program sub-tof yang telah dibuat sebelumnya, maka output yang dihasilkan akan muncul seperti gambar dibawah ini :