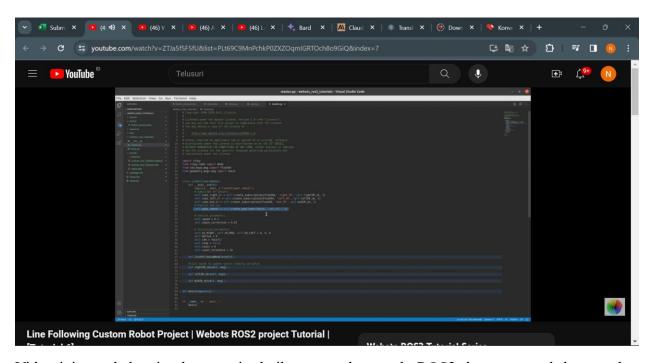
Nama: Nabilah Salwa

NIM : 1103204060

Lecture 5 – Robotika

## **Webots ROS2 Tutorial Series**



Video ini membahas implementasi teknik master-slave pada ROS2 dengan contoh kasus robot pengikut garis. Ada node master yang berlangganan data sensor dan mempublikasikan perintah kecepatan, serta node slave yang mempublikasikan data sensor dan berlangganan perintah kecepatan.

Pada node slave, sensor jarak diaktifkan dan diterbitkan datanya. Roda diatur kecepatannya berdasarkan perintah yang diterima. Node slave juga menghubungkan antara robot fisik dengan ROS.

Node master berlangganan data sensor dan mengimplementasikan logika untuk mengikuti garis. Kecepatan linier dijaga konstan dan kecepatan sudut dikoreksi berdasarkan selisih data sensor kirikanan. Robot berhenti jika tidak mendeteksi garis.

File launch menjalankan kedua node dan menentukan parameter seperti paket dan dunia simulasi. Setelah penjelasan, ditunjukkan demo robot mengikuti garis dan berhenti saat garis hilang. Video ini mendemonstrasikan penerapan konsep publisher, subscriber, dan service dalam ROS2.