

### Dokumentasi Tugas 3 PX4 Bayucraka 2024

Buat file baru dengan nama Bintang.cpp lalu tambahkan perintah membuat executable, ament dependencies dan install pada file CMakeLists.txt.

Copy isi file kotak.cpp dan hapus array rotasi z. Lalu, posisi x dan y dimodifikasi sedemikian rupa agar sesuai dengan ketentuan yang diharapkan. Tambahkan variable global float "angle" untuk mengatur angle dari drone.

Pada metode publish\_trajectory\_setpoint(), ubah msg.yaw menjadi  $1.25 + \text{angle}$ . 1.25 adalah sudut yang diharapkan.

Pada constructor class OffboardControl, tambahkan angle sebesar 2.5 radian apabila commandCount genap. Kemudian landing ketikan commandCount menunjukkan angka 10. Lalu, disarm setelah node berjalan selama 1 menit.

Seperti 2 tugas sebelumnya, build package px4\_msgs dan lintasan lalu jalankan agen dan simulasi. Setelah itu jalankan nodenya.

Link video :

<https://drive.google.com/file/d/16fijjCI0vNkvpl2SZXlduNXpC26KUZZw/view?usp=sharing>