

Pertama kita akan memastikan bahwa kita memiliki package yang terbaru. Setelah itu kita membuat workspace catkin. Setelah itu akan mengunduh source MoveIt dan mengambil contoh code dari github. Setelah itu kita akan membangun workspace catkin kita. Setelah itu kita akan menggunakan perintah

```
roslaunch panda_moveit_config demo.launch rviz_tutorial:=true
```

Untuk membuka aplikasi RViz.'

Setelah itu kita akan mengkonfigurasi aplikasi RViz agar bisa dioperasikan. Pada tahap selanjutnya kita akan membuka perintah :

```
roslaunch panda_moveit_config demo.launch
```

Pada satu terminal dan membuka perintah :

```
roslaunch moveit_tutorials move_group_interface_tutorial.launch
```

Pada terminal lain.

Pada terminal kedua kita akan terus mengklik next, tombol next akan menunjukkan berbagai macam aksi yang dapat dilakukan oleh robot, seperti : menggerakkan tangan robot kedepan, menggerakkan tangan robot kesamping, menggerakkan tangan robot kebelakang, menggerakkan tangan robot sesuai jalan cartesian, menambah objek berupa box didepan robot, menggerakkan tangan robot kebelakang box tanpa menabrak box, dan menghilangkan box dari environment.