

1. Siapkan komponen komponen berikut:

- Raspberry Pi
- Dynamixel AX-18A servo
- Power supply (Buat servonya)
- Kabel U2D2 (Converter dari USB ke TTL)

2. Colok U2D2 ke Pi dengan USB, Colok U2D2 ke AX-18A dengan pinout pinoutnya (VCC, TX, RX, Ground).

3. Install ROS, Driver buat U2D2, dan set up Dynamixel SDK. Nantinya publish-subscribe akan dihandle ROS dan SDK akan memberi jalur komunikasi ke servo.

4. Buat Nodes ROS berikut:

- publisher node = mengirim perintah kontrol (posisi, kecepatan, dll) ke servo.
- subscriber node = menerima feedback dari servo, seperti statenya sekarang.

5. Melalui publisher node tadi, kita dapat menggunakan Dynamixel SDK untuk mengirim perintah perintah seperti pergerakan, arah geraknya, dan perintah lainnya

Feedback dari servonya nanti akan diterima oleh subscriber node dan dipublish di sebuah topic ROS. Melalui Dynamixel SDK kita juga dapat mengimplementasi kode python/c++ untuk menggerakkan robot dan menerima feedback dari servo.