

Surya Lim/13423094

3d)

Cara kontrol dan komunikasi servo:

- Mengunduh ROS di Raspberry Pi agar dapat menjalankan sistem publish-subscribe
- Mengunduh Dynamixel SDK agar dapat terjadi komunikasi dengan servo Dynamixel AX-18A
- Membuat node publisher di ROS agar data posisi servo dapat dikirimkan
- Membuat node subscriber agar data posisi servo dapat diterima dan dikirim ke servo Dynamixel
- Menjalankan node ROS agar publisher dapat mengirimkan data posisi dan subscriber dapat mengatur posisi servo berdasarkan data posisi yang diberikan publisher