

Script Getting Started with ROS Programming

Pengantar :

Halo semuanya perkenalkan nama saya yusran yasir

Di video ini kita akan melakukan basic Pemrograman ROS

ROS (Robot Operating System) adalah sebuah kerangka perangkat lunak open-source yang digunakan untuk mengembangkan aplikasi robotika.

Tujuan dari tutorial ini adalah menjalankan beberapa perintah node yang berfungsi untuk mempublikasikan dan berlangganan pada sebuah topik di ROS

Persiapan :

Sebelum menjalankan tutorial pastikan kalian telah meninstall ROS

Implementasi :

Masukan command “roscore”

Roscore berfungsi untuk memulai dan menjalankan inti dari sistem ROS. Perintah ini penting karena tanpa roscore, node-node lainnya tidak dapat saling berkomunikasi atau berjalan dengan benar

Setelah itu buka window baru dan masukan command “roslaunch mastering_ros_demo_pkg demo_topic_publisher”

Perintah ini menjalankan node yang berfungsi untuk mempublikasikan pesan (message) pada sebuah topik di ROS

Bisa terlihat bahwa kita sedang mengirimkan data secara berkala

Lalu buka window baru lagi dan masukan command “roslaunch mastering_ros_demo_pkg demo_topic_subscriber”

Perintah ini menjalankan node yang berfungsi untuk berlangganan (subscribe) pada sebuah topik di ROS

demo_topic_subscriber akan menerima pesan yang dipublikasikan oleh demo_topic_publisher pada topik yang sama.

Lalu kita close semua window, dan buka lagi window baru, lalu masukan command “roscore”

Buka lagi window baru dan masukan command “roslaunch mastering_ros_demo_pkg demo_msg_publisher”

Dan buka window baru lagi masukan command “roslaunch mastering_ros_demo_pkg demo_msg_subscriber”

Bisa dilihat bahwa kita sedang mengirim kan data dan sedang berlangganan

Lalu kita lakukan lagi hal yang sama yaitu kita close semua window, dan buka lagi masukan command “roscore”

Buka window baru lagi masukan command “roslaunch mastering_ros_demo_pkg demo_service_server”

Perintah ini menjalankan node yang berfungsi sebagai server untuk layanan (service). Server ini akan menunggu permintaan dari klien, memprosesnya, dan mengirimkan respons kembali ke klien.

Dan buka window baru lagi masukan command “roslaunch mastering_ros_demo_pkg demo_service_client”

Perintah ini menjalankan node yang berfungsi sebagai klien yang mengirimkan permintaan (request) ke server layanan (service). Klien ini akan mengirimkan data ke server dan menerima respons yang dikirimkan oleh demo_service_server.

Sekian tutorial dari saya, terimakasih, bila ada kelasahan mohon dimaafkan.