

Script Exploring the Advanced Capabilities of ROS MoveIt!

Pengantar :

Halo semuanya perkenalkan nama saya yusran yasir

Di video ini kita akan melakukan Simulasi Exploring the Advanced Capabilities of ROS MoveIt!

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

Tujuan dari tutorial ini adalah melakukan simulasi Exploring the Advanced Capabilities of ROS MoveIt!

Persiapan :

Sebelum menjalankan tutorial pastikan kalian telah meninstall ROS, RViz dan ROS MoveIt

Implementasi :

Disini kita akan menggunakan command roslaunch. roslaunch digunakan untuk menjalankan beberapa node dan parameter ROS secara bersamaan berdasarkan definisi yang ada dalam file .launch

Masukan command “roslaunch seven_dof_arm_config demo.launch”

Perintah ini digunakan untuk meluncurkan file demo.launch yang ada dalam paket seven_dof_arm_config. Disini kita bisa melihat robot tangan. Tetapi robot tangan ini tidak bisa digerakan

Lalu kita buka window baru

Kita masukan command “roslaunch seven_dof_arm_test test_random_node”

Perintah ini menjalankan test_random_node yang ada dalam paket seven_dof_arm_test. Bisa kita lihat bahwa robot tangan bergerak

Lalu Kita close

Kita buka window baru

Kita masukan command “roslaunch seven_dof_arm_config demo.launch”

Perintah ini digunakan untuk meluncurkan file demo.launch yang ada dalam paket seven_dof_arm_config.

Kita buka window baru

Lalu masukan command “roslaunch seven_dof_arm_test add_collision_object”

Perintah ini menjalankan node `add_collision_object` yang ada dalam paket `seven_dof_arm_test`. Kita buka window baru

Lalu kita close

Kita buka window baru

Kita masukan command “`roslaunch seven_dof_arm_config demo.launch`”

Perintah ini digunakan untuk meluncurkan file `demo.launch` yang ada dalam paket `seven_dof_arm_config`.

Kita buka window baru

Lalu masukan command “`roslaunch seven_dof_arm_test pick_place`”

Perintah ini menjalankan node `pick_place` dalam paket `seven_dof_arm_test`, yang biasanya digunakan untuk menguji kemampuan robot dalam tugas mengambil (pick) dan menempatkan (place) objek.

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