

Script Working with ROS for 3D Modeling

Pengantar :

Halo semuanya perkenalkan nama saya yusran yasir

Di video ini kita akan melakukan Bekerja dengan ROS untuk Pemodelan 3D

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 yang berfungsi untuk menjalankan 3D modeling

Persiapan :

Sebelum menjalankan tutorial pastikan kalian telah meninstall ROS dan RViz

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 masterling_ros_robot_description_pkg view_demo.launch”

Perintah ini meluncurkan file view_demo.launch, yang biasanya dirancang untuk memvisualisasikan demo robot. menginisialisasi visualisasi menggunakan **RViz**, serta mengatur berbagai parameter yang relevan untuk simulasi atau visualisasi robot secara umum.

Disini kita bisa memutar pipa merah, kita juga bisa menggerakkan pipa merah ke atas dan kebawah

Lalu kita close

Kita masukan command “roslaunch masterling_ros_robot_description_pkg view_arm.launch”

Perintah ini meluncurkan file view_arm.launch, yang fokus pada visualisasi bagian robot manipulator atau lengan robot. File ini sering digunakan untuk melihat model dan pergerakan lengan robot dalam simulasi atau visualisasi di RViz.

Disini kita bisa menggerakkan tangan robot sesuka kita

Kita close

Lalu masukan command “roslaunch masterling_ros_robot_description_pkg view_mobile_robot.launch”

Perintah ini meluncurkan file `view_mobile_robot.launch`, yang dirancang untuk memvisualisasikan robot bergerak (mobile robot) di RViz. Robot jenis ini biasanya melibatkan roda atau sistem navigasi yang memungkinkan pergerakan di lingkungan tertentu.

Disini kita bisa menggerakkan roda kiri dan kanan nya

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