



## **PENJELASAN**

Game Turtle Snake di ROS melibatkan robot "ular" yang menavigasi lingkungan virtual, tumbuh lebih lama saat mengumpulkan target "makanan". Ular dikendalikan oleh node ROS yang berlangganan perintah kecepatan dan menerbitkan posisi ular saat ini.

Game ini menggunakan paket turtlesim dan turtlesim\_teleop untuk memindahkan kura-kura ular untuk menangkap kura-kura target, setelah menangkap kura-kura target, kura-kura baru muncul di layar sebagai target baru dan kura-kura yang ditangkap sekarang akan menjadi bagian dari kura-kura ular. Proses ini berulang dengan setiap penangkapan kura-kura target.

## **PERSIAPAN**

- Ubuntu 20.04
- File python
- Prompt gif

```
cd ~/catkin_ws/src
git clone https://github.com/sakthibalanv/TurtleSim_Snake_Game.git
cd ~/catkin_ws
catkin_make
source devel/setup.bash
```

ROS
 roslaunch turtle\_snake\_game start.launch

## IMPLEMENTASI Lakukan import pada gif yang diberikan dalam respitory github yang akan menjadi simulasi pada project turtle snake game Mencoba melakukan prompt di terminal ubuntu

Memasukan kode package yang ada di catkin workspace untuk

dapat diluncurkan pada file yang ada di respitory