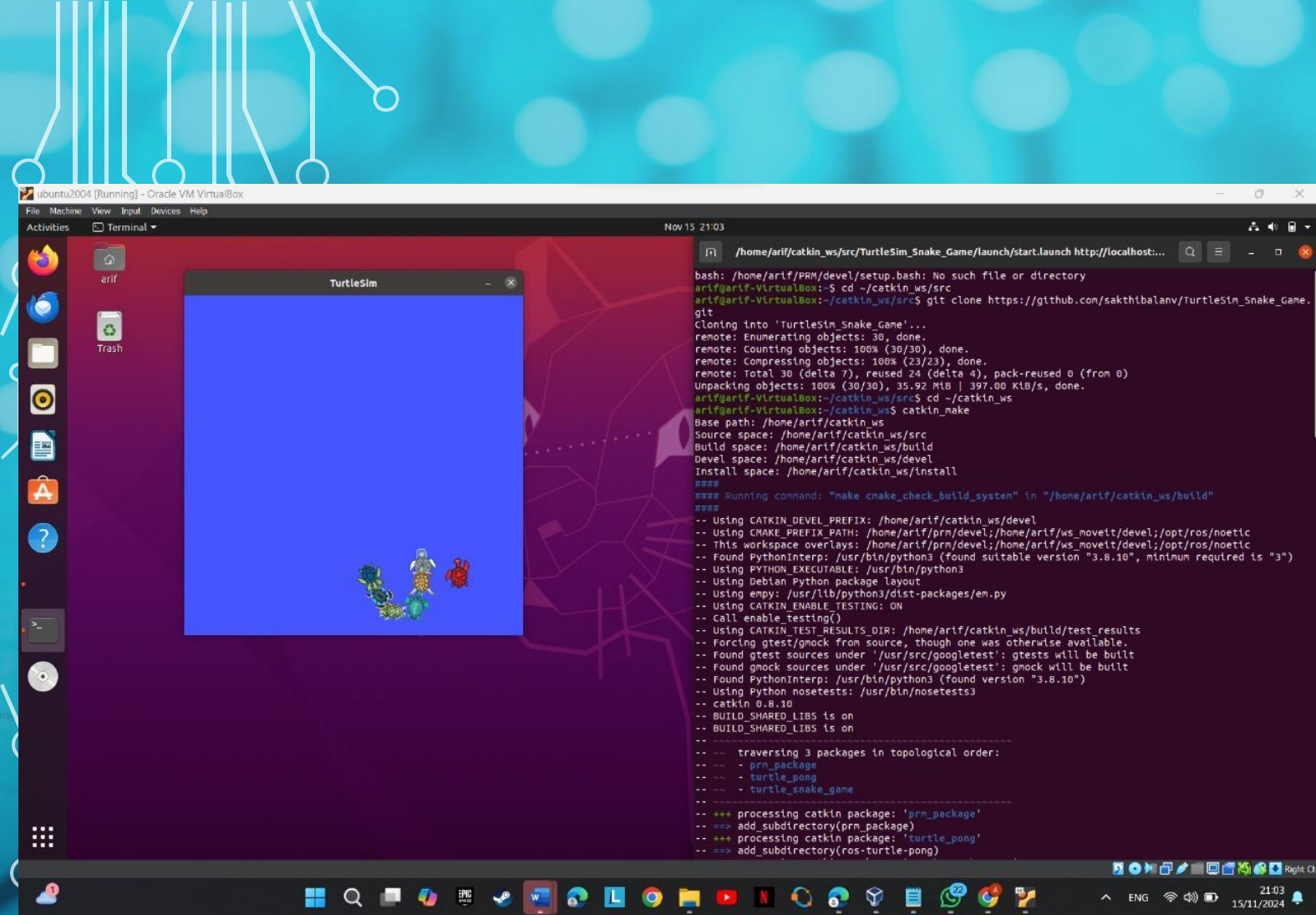


# TURTLE SNAKE GAME

ROBOTIKA DAN OTOMASI

TK-45-GAB09



# 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
```

