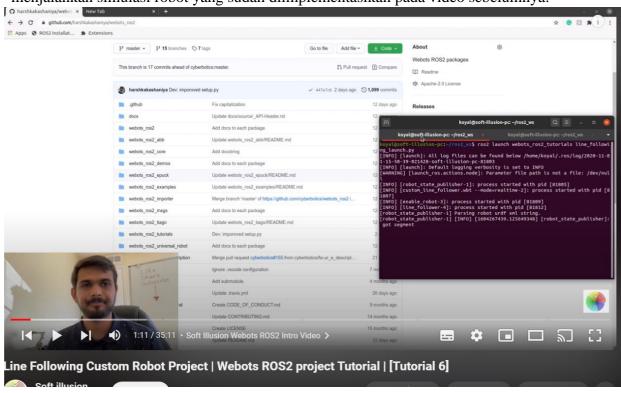
Nama: Andi Aswan

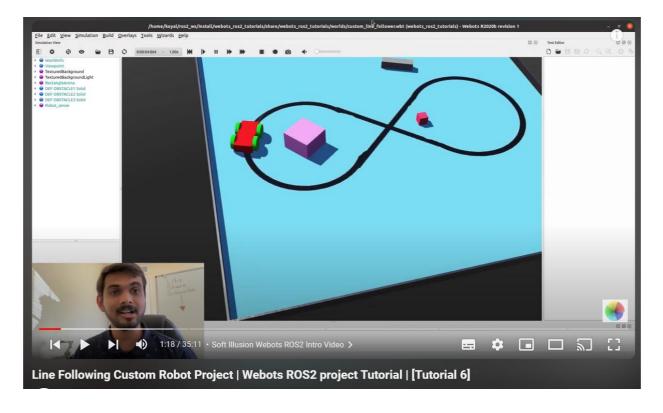
NIM: 1103204095

## **Tugas Robotik Lecture 5**

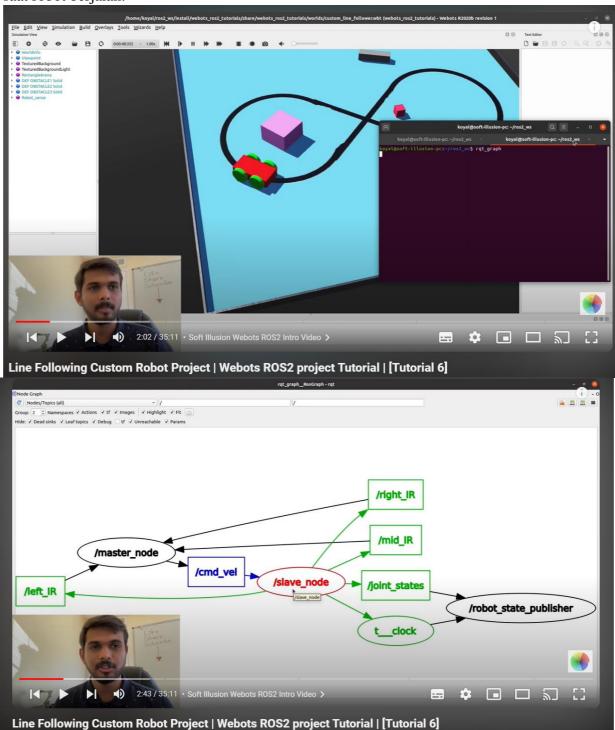
## Tahap 1

Jika sudah meninstall dan menjalankan webots maka langkah selanjutnya memasukkan perintah "ros2 launch webots\_ros2\_tutorials line\_following\_launch.py" untuk menjalankan simulasi robot yang sudah diimplementasikan pada video sebelumnya.



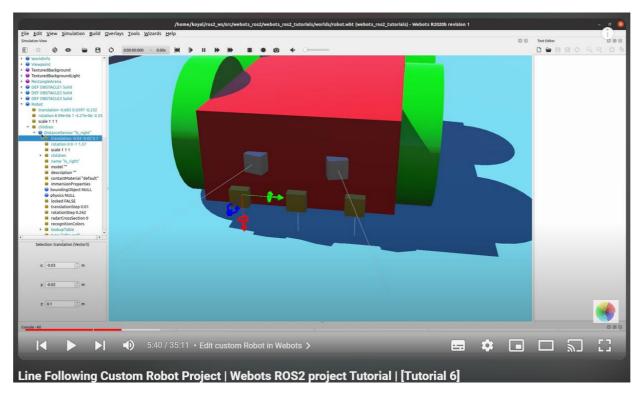


Setelah itu simulasi robot sudah berjalan dengan baik, lalu masukkan perintah "rqt\_graph" pada terminal untuk dapat mengetahui urutan proses pada saat robot berjalan.

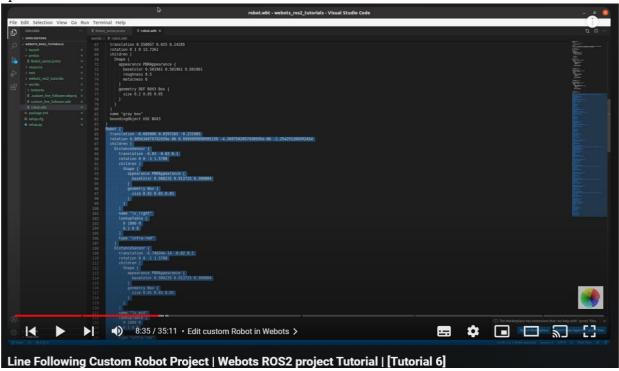


Tahap 2

Langkah selanjutnya ialah menjalankan simulasi robotnya yang dapat melakukan modifikasi pada robotnya..

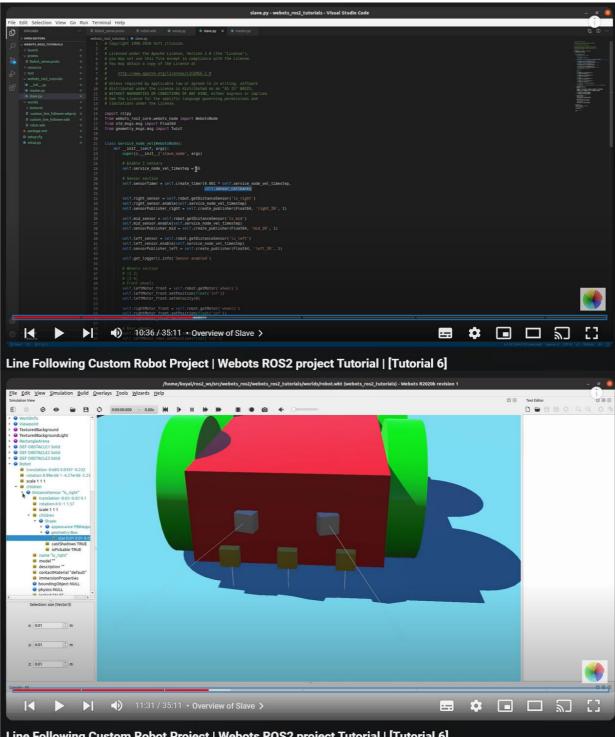


Setelah melakukan modifikasi bentuk pada robot seperti bagian body, roda, dan bentuk lainnya maka lalu disimpan hasil modifikasinya. kita dapat melihat hasil modifikasi tersebut pada visual code.

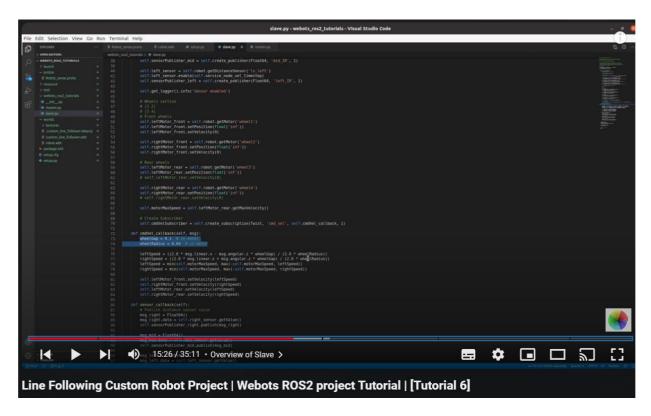


Tahap 3

Langkah selanjutnya ialah Setelah memasuki visual code maka dapat meriview semua codingan pada robot dan webots.

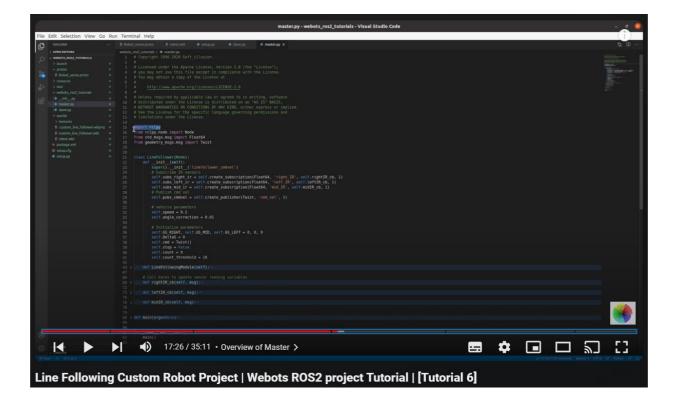


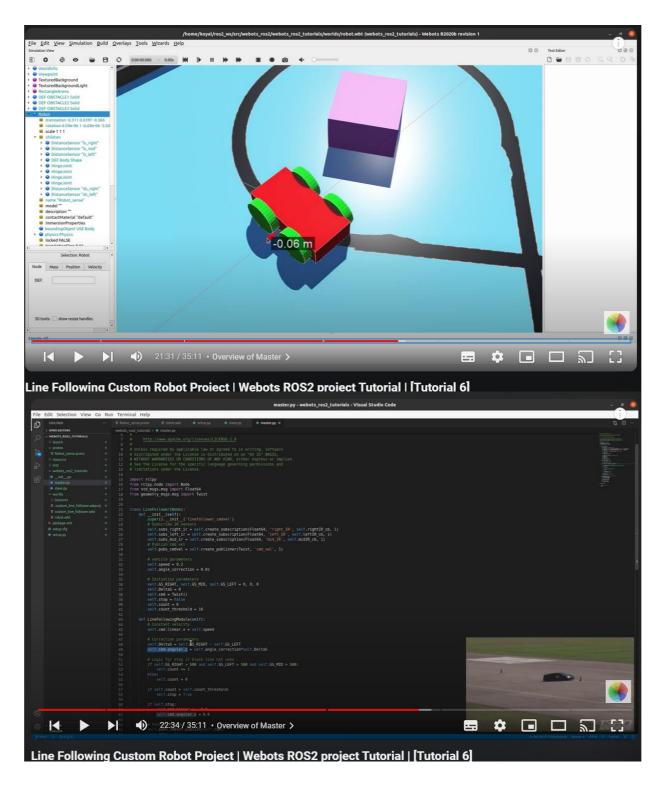
Line Following Custom Robot Project | Webots ROS2 project Tutorial | [Tutorial 6]



Tahap 4

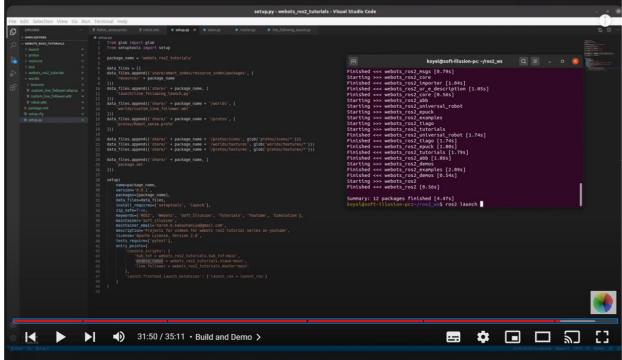
Langkah selanjutnya setelah mengatur codingan riview dan mengatur master project, maka mulai melakukan setup pada project.



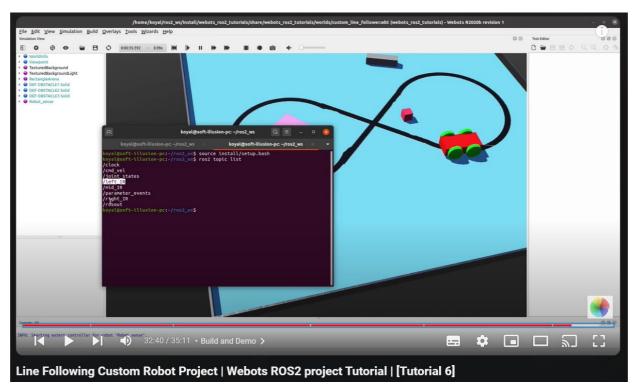


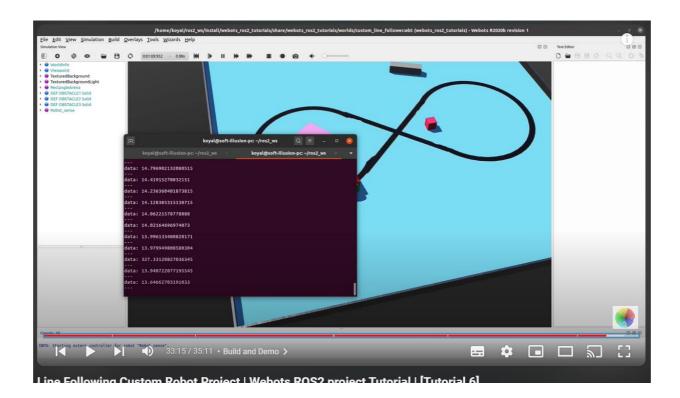
Tahap 5

Langkah terakhir ialah melanjutkan tahap untuk build dan mendemonstrasikan robot yang sudah di buat tersebut



Line Following Custom Robot Project | Webots ROS2 project Tutorial | Tutorial 6





| Description |