

Pembicara = Disini saya akan melakukan tutorial untuk menjalankan turtlebot 3 dengan gazebo dan rviz2 dengan langkah langkah yang saya berikan

Sambil mempersiapkan terminal dan intruksi code yang akan dijalankan.

Pembicara = Pertama copy intruksi code ros2 Galactic

Pembicara = kedua saya akan menggunakan intruksi turtlebot3 model waffle_pi dengan meng exportnya, lalu ketiga menampilkan pada aplikasi gazebo dengan instruksi yang tersedia.

Menampilkan gazebo dengan world turtlebot3 yang tersedia. Membuka terminal baru pada Ubuntu

Pembicara = setelah menjalankan gazebo berikutnya saya akan menjalankan rviz2

Pembicara = setelah menjalankan gazebo berikutnya saya akan menjalankan rviz2 dengan membuka kembali terminal baru.

Pembicara = berikutnya saya menjalankan proses sebelumnya sampai langka ke 2

Pembicara = masukan instruksi rviz2 yang akan dijalankan.

Menampilkan rviz2 turtlebot3. Membuka terminal baru pada Ubuntu

Pembicara = setelah itu membuka terminal kembali untuk menjalankan intruksi yang akan mengendalikan turtlebot tersebut

Pembicara = Melakukan proses sebelumnya sampai langka ke 2

Pembicara = masukan instruksi keyboard yang akan dijalankan.

Pembicara = setelah semua intruksi dijalankan saya akan menampilkan semuanya dari rviz2 sampai gazebo

Menampilkan semua aplikasi yang berjalan.

Pembicara = ini adalah tampilan ketika semuanya dijalankan.

Pembicara = saya akan memasukan intruksi pada terminal untuk menjalankan turtlebot

Menjalankan turtlebot3

Pembicara = ini adalah tampilan ketika turtlebot3 tersebut sedang berjalan

Pembicara = saya akan menelusuri data setiap sisimap pada gazebo untuk melengkapi data map pada rviz2

Menelusuri semuanya sampai selesai.

Pembicara = ini adalah map rviz yang telah lengkap