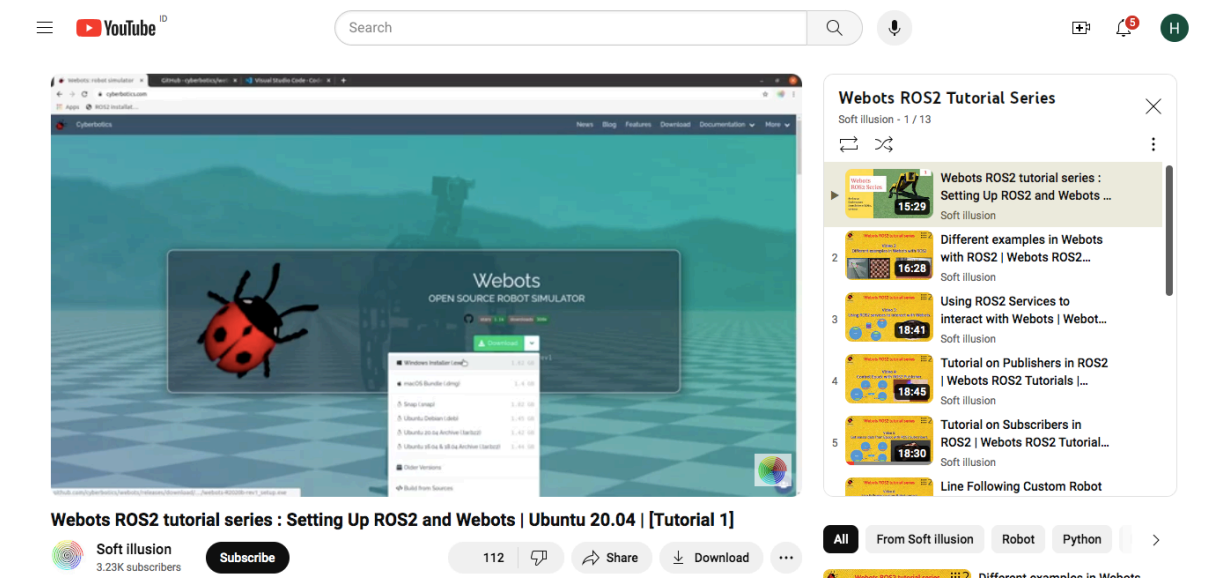


Nama : Hurin Salimah

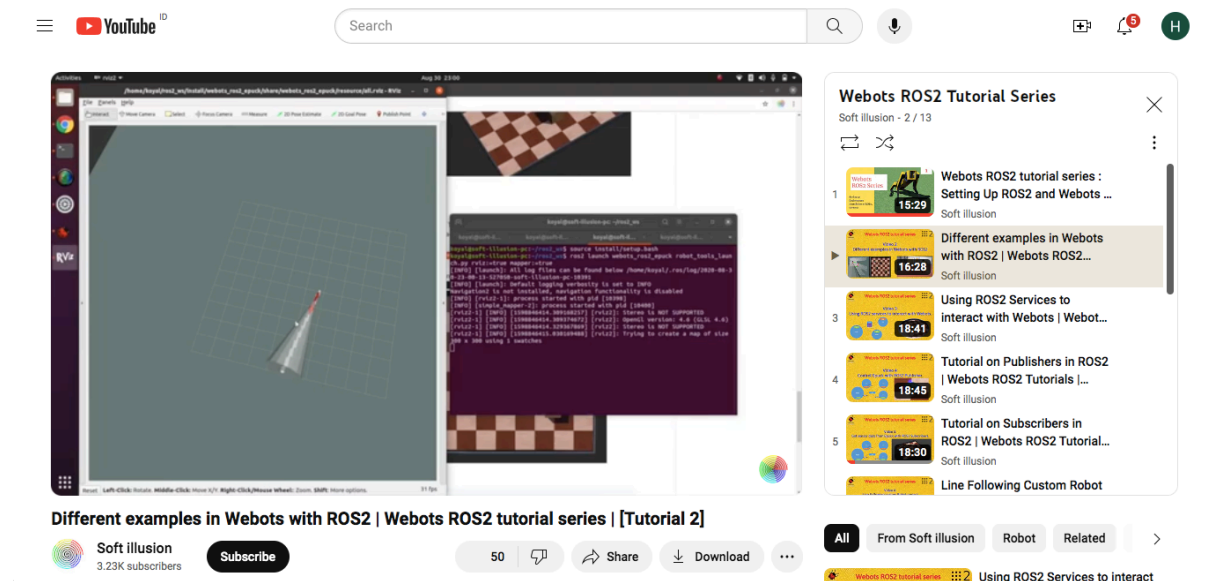
NIM : 1103200021

Video 1



Video tutorial membahas seri daftar v-bots, dimulai dari instalasi ROS 2 hingga pengembangan dasar, debugging, dan topik lanjutan seperti computer vision dan slam, mempelajari ROS 2, dan menguasai simulator v-bots. Tutorial dimulai dengan langkah-langkah instalasi ROS 2 di Linux, kemudian menginstal v-bots dengan opsi menggunakan snap atau paket Debian. Diikuti dengan mengkloning repo v-bots ROS 2 dari Cyberbotics untuk mendapatkan contoh-contoh pembelajaran. Ada pengaturan dengan Visual Studio Code untuk mengatur robot dan menjalankan kode. Terakhir, contoh dilakukan dengan meluncurkan robot Tiago untuk memastikan semua paket berfungsi dengan baik. Di video berikutnya, akan membahas cara membuat node dan menjalankan simulasi robot.

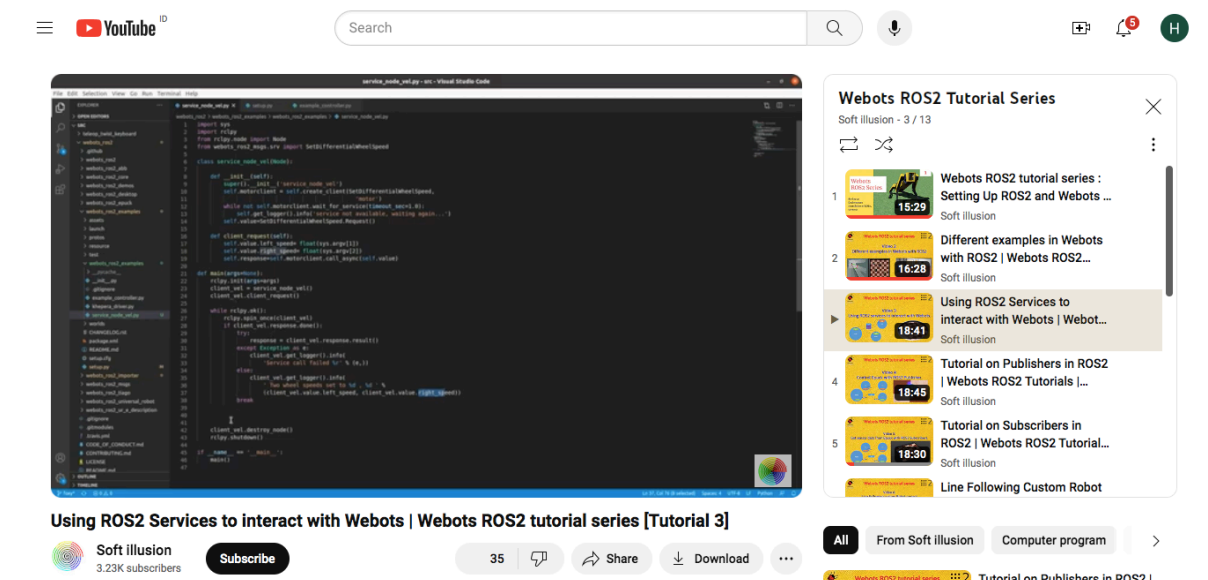
Video 2



Video kali ini memperkenalkan berbagai jenis robot dan simulasi menarik yang tersedia dalam v-bots. Mulai dari robot stasioner hingga robot bergerak seperti Epos yang memiliki sensor jarak dan kamera. Di sini, pengguna dapat mengendalikan robot menggunakan teleop twist keyboard, memberikan pesan kecepatan ke robot, dan memvisualisasikan grafik dengan RQT. Selanjutnya, tutorial membahas pemetaan lingkungan menggunakan sensor robot yang diintegrasikan dengan v-bots, memberikan pemahaman bagaimana memetakan lingkungan yang tidak diketahui. Ada juga contoh implementasi di dunia nyata dengan robot Epos yang dijalankan melalui SSH pada Raspberry Pi.

Video melanjutkan dengan menampilkan contoh robot stasioner yang berkolaborasi, seperti robot dari Universal Robot, menunjukkan bagaimana robot bekerja dalam sinkronisasi untuk menyelesaikan tugas tertentu. Ada pengantar singkat tentang skrip peluncuran ROS 2 yang ditulis dalam Python (dengan ekstensi .launch.py), memberikan kemampuan menulis file peluncuran yang lebih kompleks dan mudah dimengerti.

Video 3



The screenshot shows a YouTube video player interface. The video title is "Using ROS2 Services to interact with Webots | Webots ROS2 tutorial series [Tutorial 3]". The video is by the channel "Soft Illusion", which has 3.23K subscribers. The video has 35 views. The video content shows a code editor with Python code for interacting with ROS2 services in Webots. The code includes imports for ROS2 services and functions for interacting with the environment. The video is part of a series of 13 videos. The channel "Soft Illusion" has 3.23K subscribers. The video has 35 views. The video is titled "Using ROS2 Services to interact with Webots | Webots ROS2 tutorial series [Tutorial 3]". The video is by the channel "Soft Illusion". The video has 35 views. The video is part of a series of 13 videos. The channel "Soft Illusion" has 3.23K subscribers.

Video ini membahas konsep dasar layanan di ROS2, menggambarkan cara membuat dan mengimplementasikannya menggunakan contoh kode Python, serta membandingkan perbedaan antara layanan di ROS1 dan ROS2. Terakhir, video membahas aplikasi layanan dalam konteks pengaturan parameter dalam simulasi robot dan bagaimana layanan menjadi alat yang berguna dalam mengelola parameter yang tidak sering berubah.