Robotika dan Sistem Cerdas

Webot Tutorial ‘Using ROS’

Diajukan untuk memenuhi UAS pada mata kuliah
Robotika dan Sistem Cerdas

Oleh :

Muhammad Syaiful Rahman (1103192198) (TK-43-GAB)

PROGRAM STUDI S1 TEKNIK KOMPUTER

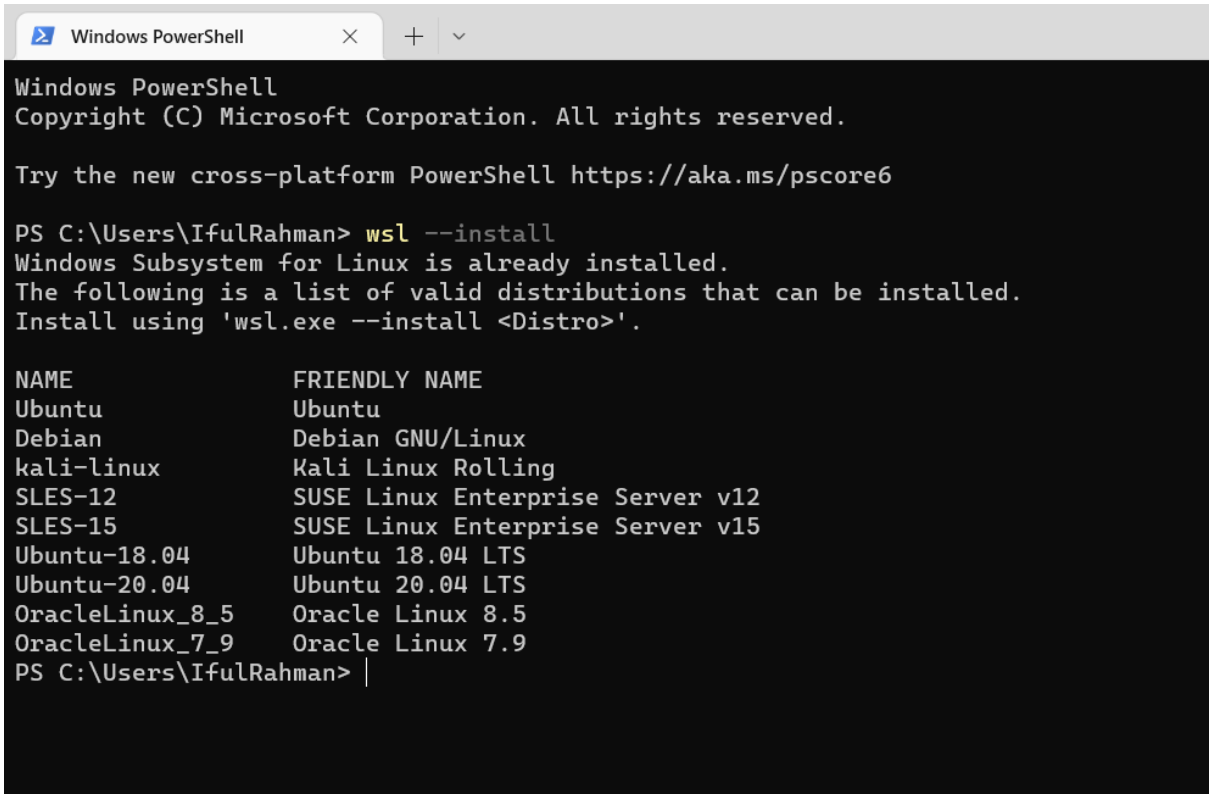
FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2023

1) Install WSL



2) Install Webot ROS2

Link GitHub : https://github.com/cyberbotics/webots_ros2/wiki/Windows-Installation-Guide

3) Berikut command untuk menjalankan demo

```
source /opt/ros/$ROS_DISTRO/setup.bash
```

To start a specific Windows Webots installation, set WEBOTS_HOME by using the mount point "/mnt" (e.g. C:\Program Files\Webots)

```
export WEBOTS_HOME=/mnt/c/Program\ Files/Webots
```

If installed from sources, source the ROS2 workspace

```
source install/local_setup.bash
```

Start package (e.g. webots_ros2_epuck)

```
ros2 launch webots_ros2_epuck robot_launch.py
```