

### Video 3: Simulasi Robot

Naskah:

#### [Opening Scene]

**Pembicara:** "Selamat datang kembali! Dalam video ini, kita akan menjalankan simulasi robot menggunakan."

#### [Launch Gazebo]

- (Tampilkan terminal)

**Pembicara:** "Pertama. Buka terminal baru dan jalankan perintah berikut: Ini akan membuka dunia kosong dan hanya ada robot kura kura di dalamnya."

#### [Control the Robot]

- (Tampilkan kontrol robot)

**Pembicara:** "Setelah terbuka, kita bisa mengontrol robot. Buka terminal baru dan jalankan perintah . Gunakan tombol panah untuk menggerakkan robot di dalam simulasi."

KODE :

<b>Rosrun turtlesim turtlesim_node</b>	
--	--

<b>Rosrun turtlesim</b> <b># tekan tab 2 kali setelah membuat kode tersebut lalu akan keluar beberapa pilihan</b> <b>Rosrun turtlesim turtle_teleop_key</b>
---