

Video 2: Memulai Pemrograman dengan ROS

Naskah:

[Opening Scene]

- (Tampilkan logo ROS)

Pembicara: "Selamat datang kembali! Di video ini, kita akan belajar cara menambahkan file dan text ROS sederhana dan menggunakan perintah dasar."

[Create a ROS Package]

- (Tampilkan terminal)

Pembicara: "Pertama, kita perlu membuat paket ROS. Buka terminal dan jalankan perintah

[adding file and]

- (Tampilkan terminal dengan perintah)

Pembicara: "selanjutnya kita akan membuat file dan mengisi file tersebut dengan code yang kita buat"

Pembicara: "Di video berikutnya, kita akan menjalankan simulasi robot menggunakan turtle. Sampai jumpa!

KODE :

```
cd ~/catkin_ws/src/my_package
touch my_node.py
chmod +x my_node.py
nano my_node.py
```

```
#!/usr/bin/env python
import rospy
from std_msgs.msg import String

def talker():
    pub = rospy.Publisher('chatter', String, queue_size=10)
    rospy.init_node('talker', anonymous=True)
    rate = rospy.Rate(10) # 10hz
    while not rospy.is_shutdown():
        hello_str = "hello world %s" % rospy.get_time()
        rospy.loginfo(hello_str)
        pub.publish(hello_str)
        rate.sleep()

if __name__ == '__main__':
    try:
        talker()
    except rospy.ROSInterruptException:
```

pass