

Nama : Muhammad Faishal Abdurrahman

NIM : 1103213015

Kelas : TK- 45-02

Hasil Analisis Simulasi

1. Chapter 1: Pengenalan ROS menjelaskan tentang Robot Operating System (ROS) dan fungsinya. Pembicara memperkenalkan komponen utama ROS, seperti node, topic, dan service. Node adalah program yang menjalankan algoritma tertentu, topic berfungsi sebagai saluran komunikasi untuk mengirim dan menerima pesan, sedangkan service digunakan untuk melakukan panggilan fungsi antara node. Contoh kode yang diberikan menunjukkan cara menampilkan versi ROS yang terinstal dengan perintah `rosversion -d`.
2. Chapter 2: Memulai Pemrograman dengan ROS mengajarkan cara membuat paket ROS dan menambahkan file Python. Pembicara menjelaskan langkah-langkah untuk membuat paket dan mengisi file dengan kode yang menerbitkan pesan. Contoh kode yang disertakan menunjukkan bagaimana cara membuat node yang menerbitkan pesan "hello world" ke topic tertentu.
3. Chapter 3: Simulasi Robot membahas cara menjalankan simulasi robot menggunakan ROS. Pembicara menunjukkan langkah-langkah untuk membuka terminal dan menjalankan perintah untuk membuka dunia kosong dengan robot, serta cara mengontrol robot menggunakan tombol panah. Contoh kode yang diberikan menunjukkan perintah untuk menjalankan simulasi robot di lingkungan `turtlesim`.
4. Chapter 4: Menggunakan Gazebo dengan ROS mengajarkan cara menjalankan simulasi seesaw di Gazebo. Pembicara menjelaskan persiapan yang diperlukan, termasuk instalasi ROS dan Gazebo, serta langkah-langkah untuk memulai ROS Master. Dalam chapter ini, pembicara juga menunjukkan cara membuka Gazebo dengan model seesaw dan mengamati interaksi seesaw dengan objek lain, disertai dengan contoh kode untuk menjalankan simulasi.