

## Video 1: Pengenalan ROS

**Naskah:**

### [Opening Scene]

- (Tampilkan logo ROS dan gambar robot)

**Pembicara:** "Selamat datang di tutorial ini tentang Robot Operating System, atau ROS. Dalam video ini, kita akan membahas dasar-dasar ROS dan bagaimana ia berfungsi."

### [Transition to Explanation]

- (Tampilkan diagram arsitektur ROS)

**Pembicara:** "ROS adalah framework open-source yang digunakan untuk mengembangkan perangkat lunak robotika. Ini menyediakan layanan seperti pengelolaan perangkat keras, komunikasi antar node, dan pengolahan data."

### [Explain Components]

- (Tampilkan gambar Node, Topic, dan Service)

**Pembicara:** "Komponen utama dalam ROS adalah Node, Topic, dan Service. Node adalah program yang menjalankan algoritma tertentu. Topic adalah saluran komunikasi di mana node dapat mengirim dan menerima pesan. Sedangkan Service adalah cara untuk melakukan panggilan fungsi antara node."

### [Closing Scene]

- (Tampilkan ringkasan)

**Pembicara:** "Di video berikutnya, kita akan belajar cara memulai pemrograman dengan ROS. Terima kasih telah menonton!"

KODE :

```
# Menampilkan versi ROS yang terinstal
rosversion -d
```