

Video 4: Menggunakan gazebo dengan ROS

Naskah:

. Pengantar

- **Deskripsi:**
 - "Selamat datang! Di video ini, kita akan belajar cara menjalankan simulasi seesaw di Gazebo menggunakan ROS."
- **Penjelasan:**
 - "Seesaw adalah platform yang dapat bergetar dan digunakan untuk menguji kontrol robot."

2. Persiapan Lingkungan

- **Deskripsi:**
 - "Sebelum kita mulai, pastikan Anda telah menginstal ROS dan Gazebo di sistem Anda."
- **Langkah:**
 - "Buka terminal dan jalankan perintah berikut untuk memulai ROS Master:"
- **Penjelasan:**
 - "Perintah ini akan membangun semua paket di dalam workspace Anda."

3. Menjalankan Simulasi Seesaw di Gazebo

- **Deskripsi:**
 - "Sekarang kita siap untuk menjalankan simulasi seesaw di Gazebo."
- **Langkah:**
 - "Jalankan perintah berikut untuk memulai simulasi:"
- **Penjelasan:**
 - "Perintah ini akan membuka Gazebo dengan model seesaw yang telah kita siapkan."

4. Mengamati Simulasi

Deskripsi:

- "Setelah Gazebo terbuka, Anda akan melihat model seesaw."
- **Langkah:**
 - "Anda dapat mengamati bagaimana seesaw berfungsi dan berinteraksi dengan objek lain."
- **Penjelasan:**

- "Anda juga dapat menambahkan robot atau objek lain untuk menguji interaksi dengan seesaw."

KODE

:

```
Sudo apt install ros-noetic-gazebo-ros-pkgs
```

```
Gazebo /usr/share/gazebo-11/worlds/seesaw.world
```