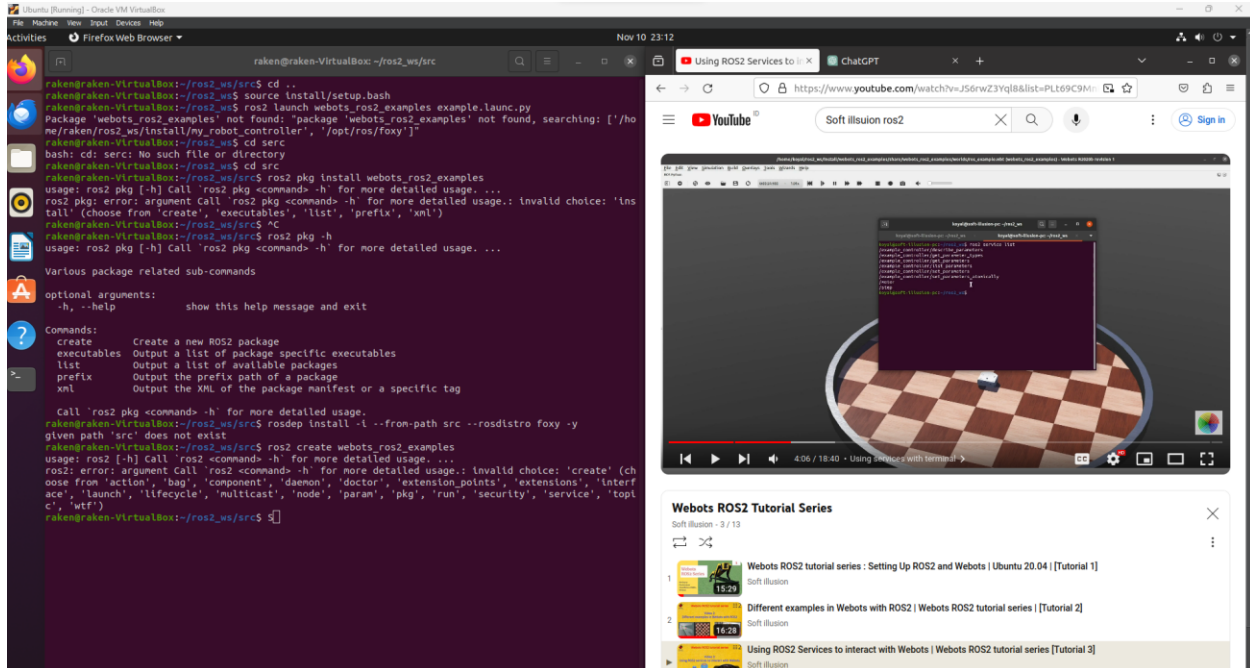
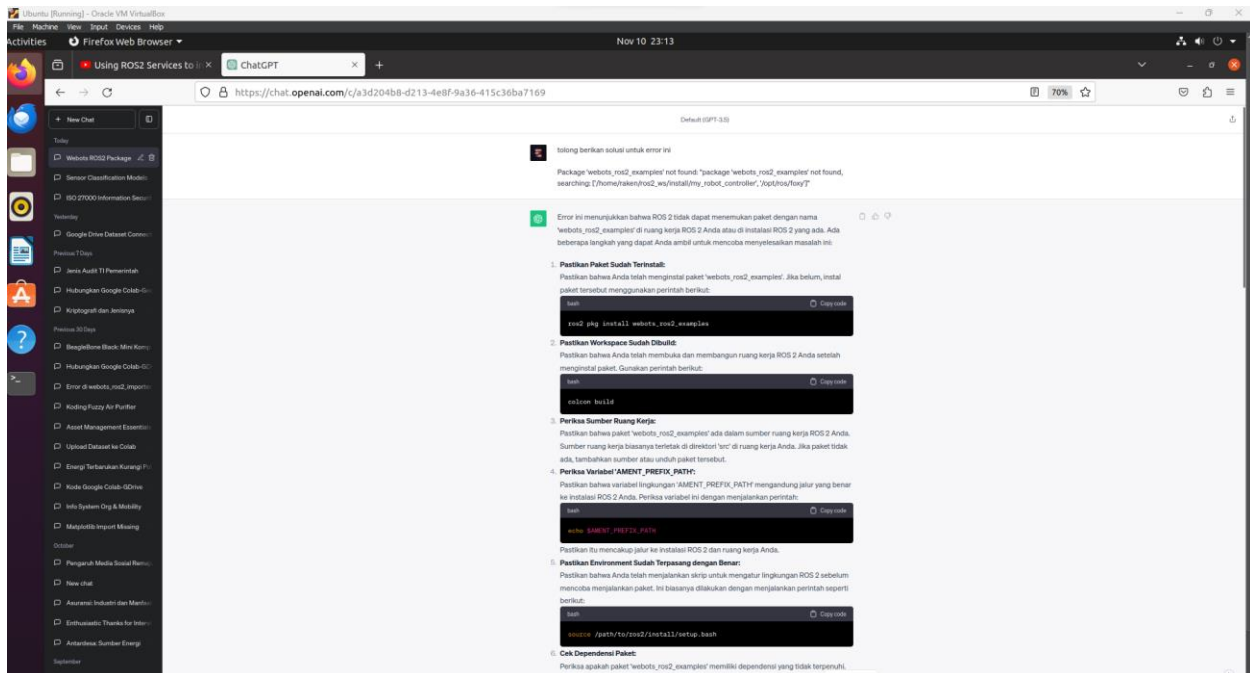
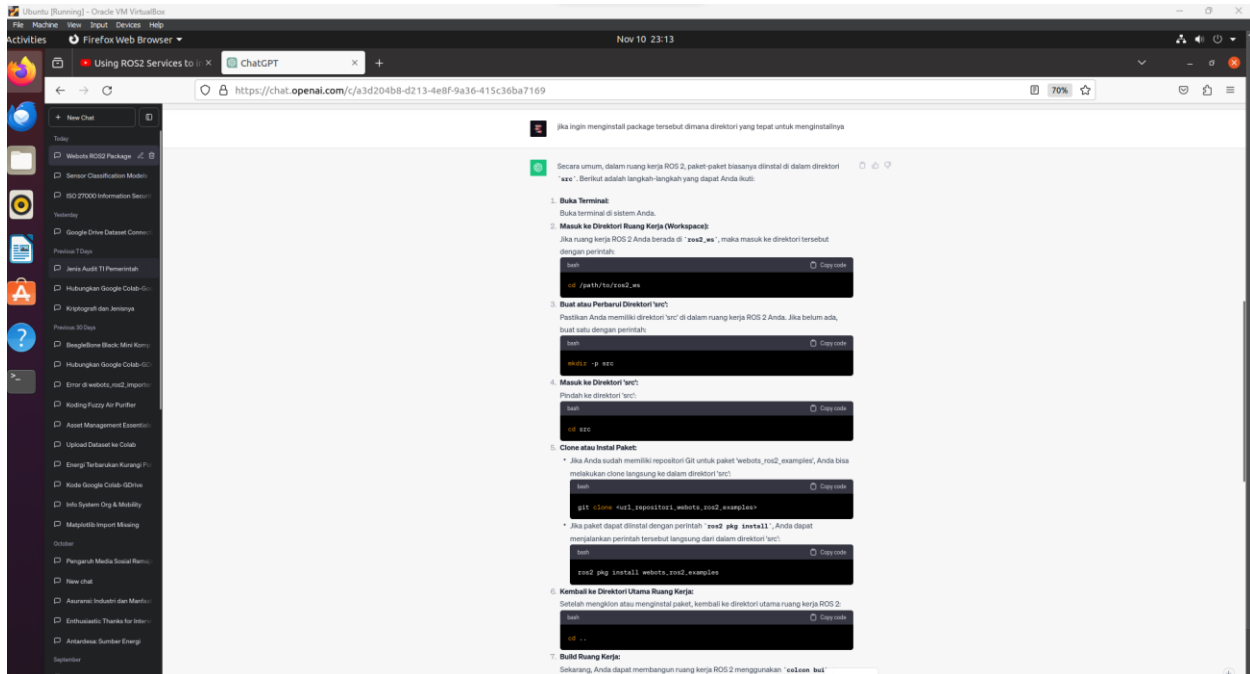


Pada Video 3 saya memiliki error yang dimana mengakibatkan saya tidak dapat menjalankan package yang ada di video karena package tersebut tidak terdapat di workspace saya



Saya telah melakukan cloning pada link git yang diberikan di youtube dan mencari solusi yang dapat dilakukan dengan menggunakan chat gpt namun belum menemukan solusi atau cara untuk mendapatkan package yang ada di video tersebut





Adapun tujuan dari video tersebut adalah sebagai pengenalan dengan ros2 service untuk berinteraksi dengan webots. ROS2 Service adalah mekanisme komunikasi yang powerful yang dapat digunakan untuk berbagai keperluan pada Webots. Dengan ROS2 Service, kita dapat dengan mudah membuat sistem robot yang kompleks dan terdistribusi.

ROS2 Service memiliki dua jenis utama, yaitu:

- Simple Service

Simple Service adalah jenis service yang paling sederhana. Simple Service hanya memiliki satu request dan satu reply.

- Complex Service

Complex Service adalah jenis service yang lebih kompleks. Complex Service dapat memiliki lebih dari satu request dan reply.

Untuk menggunakan ROS2 Service pada Webots, pertama-tama kita perlu membuat dua node ROS2, yaitu node client dan node server. Node client akan mengirimkan request ke node server, dan node server akan mengirimkan reply ke node client.

Ada banyak penggunaan ros2 service pada webots seperti :

- Mengatur parameter robot

ROS2 Service dapat digunakan untuk mengatur parameter robot, seperti kecepatan motor, posisi servo, atau suhu sensor.

- Mengirim data sensor

ROS2 Service dapat digunakan untuk mengirim data sensor dari satu node ke node lainnya.

- Mengontrol robot secara terdistribusi

ROS2 Service dapat digunakan untuk mengontrol robot secara terdistribusi, di mana beberapa node bekerja sama untuk mengendalikan robot.