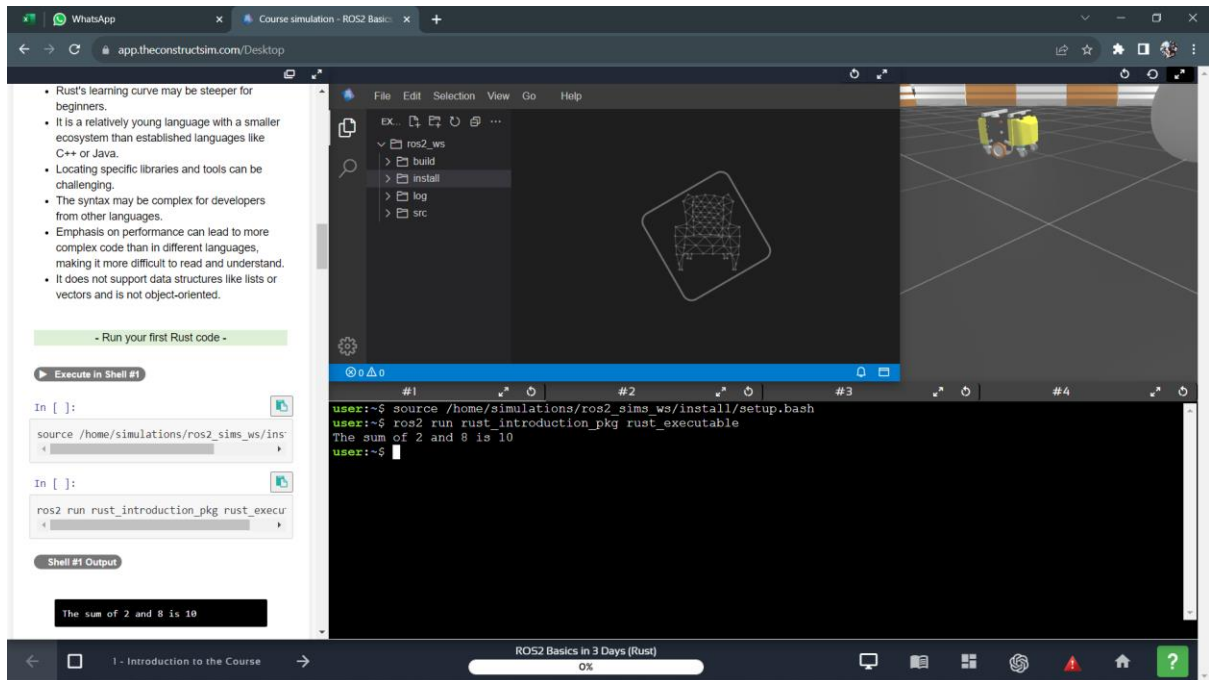
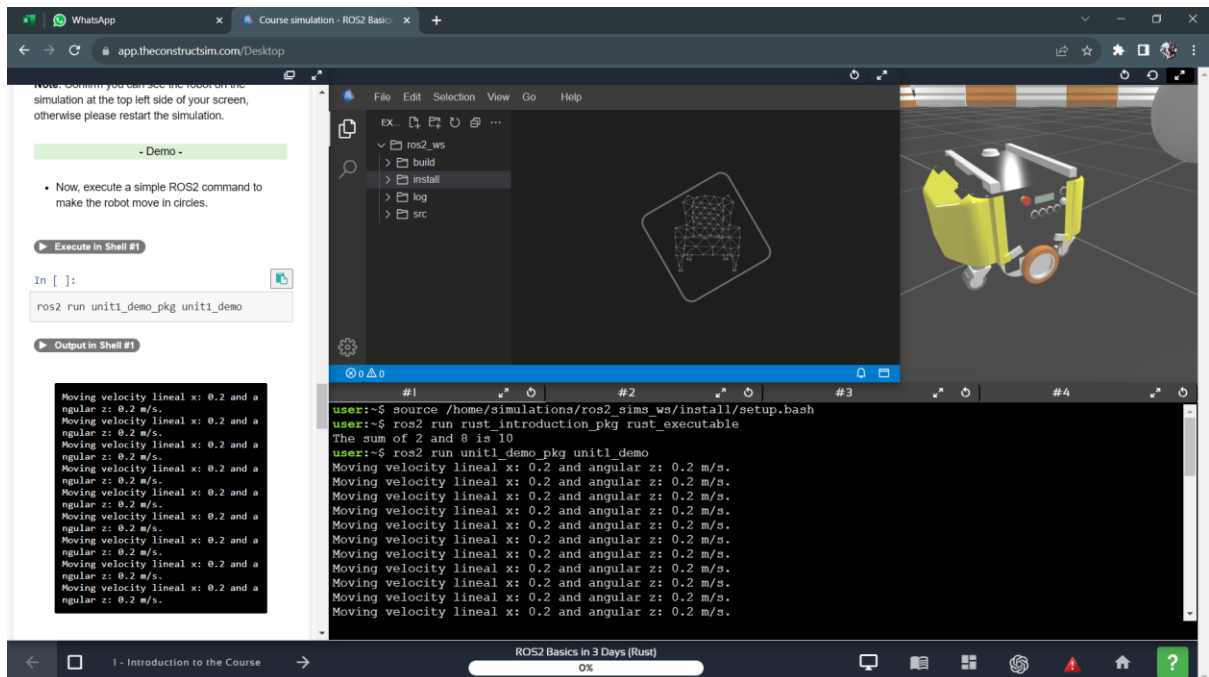


NIM : 1103204139

# Technical Report



perintah source digunakan untuk membuat file setup workspace tersedia di terminal saat ini



Perintah `ros2 run` digunakan untuk menjalankan paket (package) dan node di ROS 2.

Perintah ini membuat robot bergerak