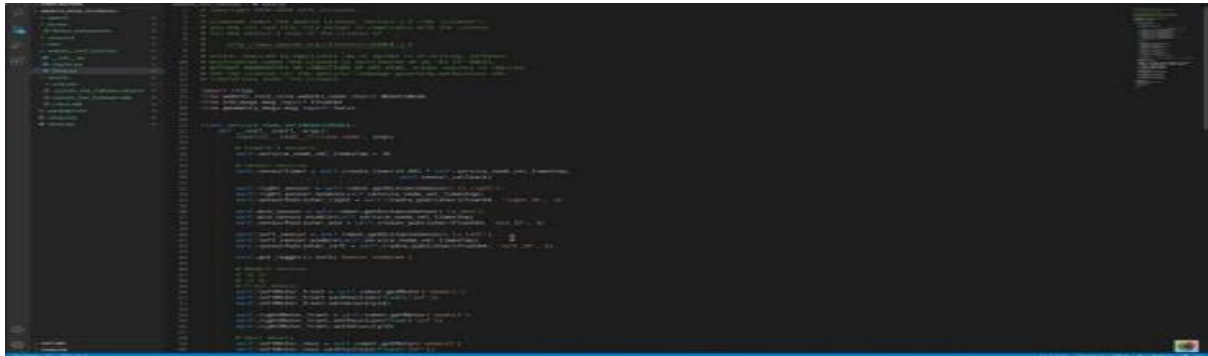


Nama : Shubqy Yoega Pratama

Kelas : TK44G7

Lecture 5

Dalam materi pertemuan ke-5 ada rujukan kepada Video 6 yang tampaknya tidak disertai dengan file tutorial yang relevan, dalam konten video Selanjutnya, untuk memfasilitasi integrasi sensor dan parameter tertentu pada robot, dianjurkan untuk membuat skrip berbasis Python dengan nama `slave.py` menggunakan lingkungan pengembangan Visual Studio Code. penting untuk menjalankan proses dengan kehati-hatian ekstra guna meminimalkan potensi kesalahan. Selain itu, segmentasi arah dan kecepatan rotasi roda robot juga harus ditetapkan dengan teliti. Langkah selanjutnya dalam proses pengembangan melibatkan pembuatan file `master.py`. File ini dirancang untuk berlangganan atau 'subscribe' terhadap informasi sensor yang diterbitkan oleh node slave.



Dalam skenario di mana sensor pusat tidak mendeteksi garis hitam, logika telah diintegrasikan untuk menghentikan gerakan robot setelah durasi tertentu dengan mengatur kecepatan linear dan angular pada nilai nol. Setelah konfigurasi selesai, implementasi dapat dilaksanakan dengan mengaktifkan perintah `colcon build` untuk membangun proyek dan `ros2 launch webots_ros2_tutorial line_following.launch` untuk menjalankannya. Jika robot keluar dari jalur yang ditentukan, pergerakannya akan dihentikan. Adalah imperative untuk memastikan keseluruhan proses dilaksanakan dengan akurat, memastikan setiap perintah dan konfigurasi sesuai untuk mencapai hasil yang optimal.