

## CARA MENJALANKAN PROGRAM

1. Pastikan menggunakan sistem operasi Linux Ubuntu 20.04 LTS dan framework Robot Operating System (ROS) telah terinstall dan terkonfigurasi.
2. Clone repository <https://gitlab.com/itsahyarr/hexaros-ui.git>
3. Masuk ke direktori **hexaros-ui**, lalu jalankan perintah **npm run serve**

```
$ cd hexaros-ui && npm run serve
```

4. Setelah web server dijalankan, selanjutnya jalankan **rosbridge\_server**.

```
$ cd ~/catkin_ws/src && roslaunch rosbridge_server  
rosbridge_websocket.launch
```

5. Masukkan alamat IP robot ke dalam kolom **connection** di dashboard aplikasi web. Untuk mendapatkan IP, bisa menggunakan perintah `ip addr` pada terminal.
6. Setelah status pada dashboard aplikasi berubah menjadi **connected**, maka robot sudah dapat dinavigasikan melalui joystick aplikasi web.

