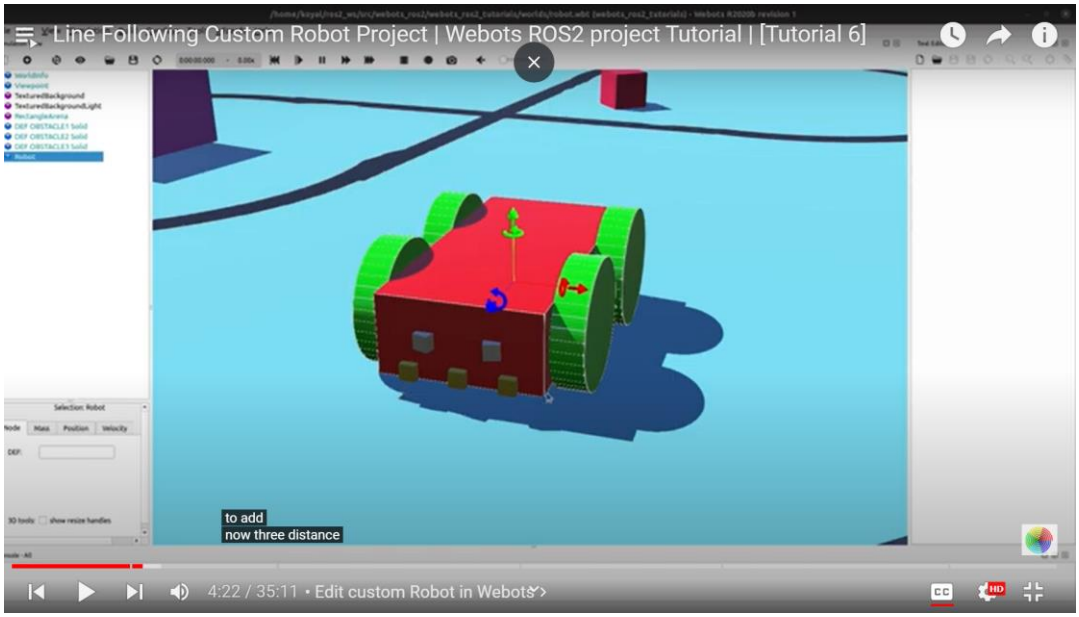
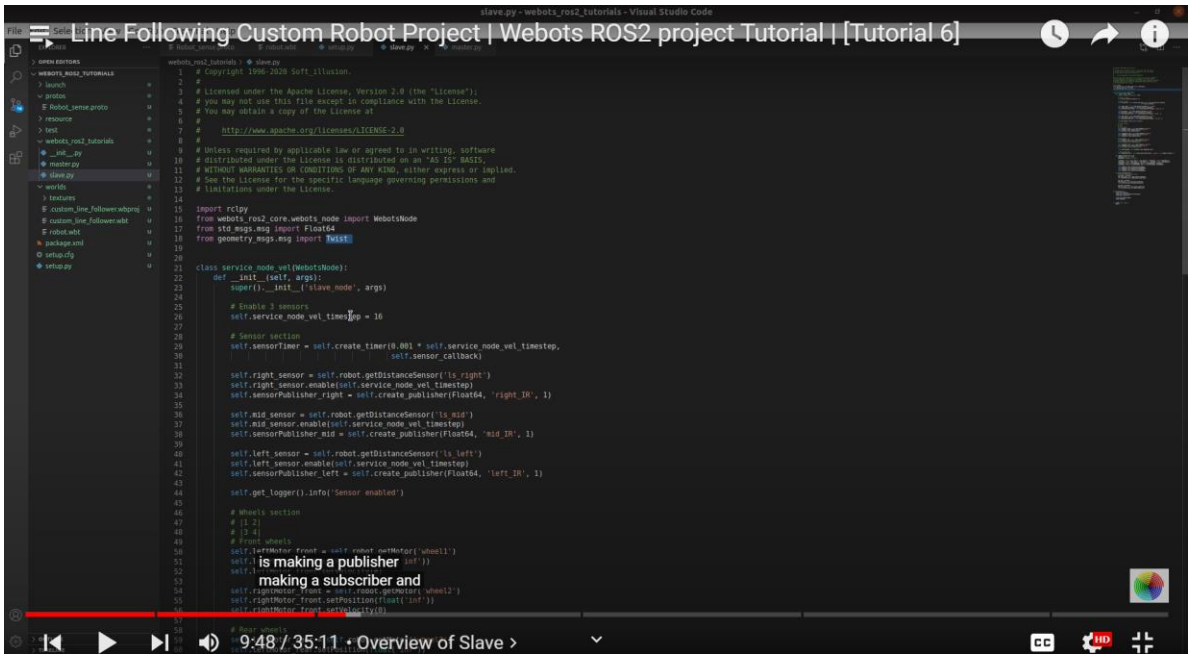
Nama: Dilara Kynta Putri Raflita
NIM: 1103204059
Kelas: TK44G4

Lecture 5

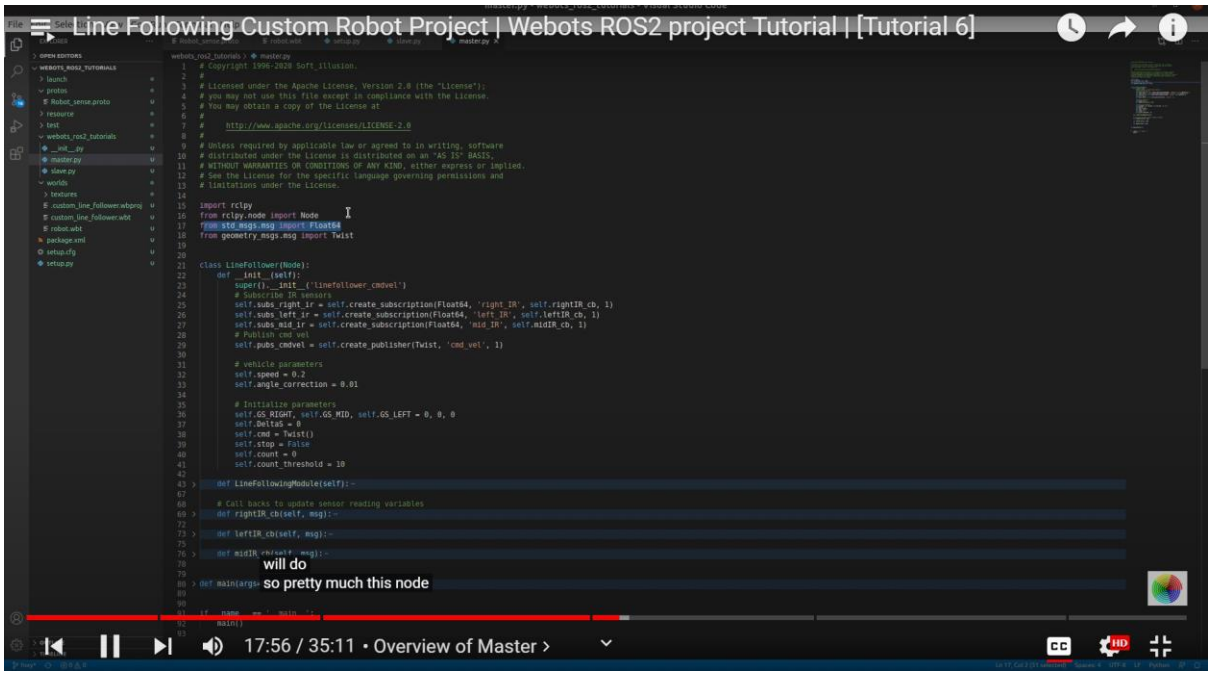
Pada video tutorial 6 kita mempelajari mengenai Line Following Custom Robot Project. Pada tahap awal akan dijelaskan bagaimana langkah dan flowchart sistem kerja dari robot. Pada project ini terdapat tiga sensor yang akan mendeteksi warna yang membuat robot mengikuti warna garis tersebut.



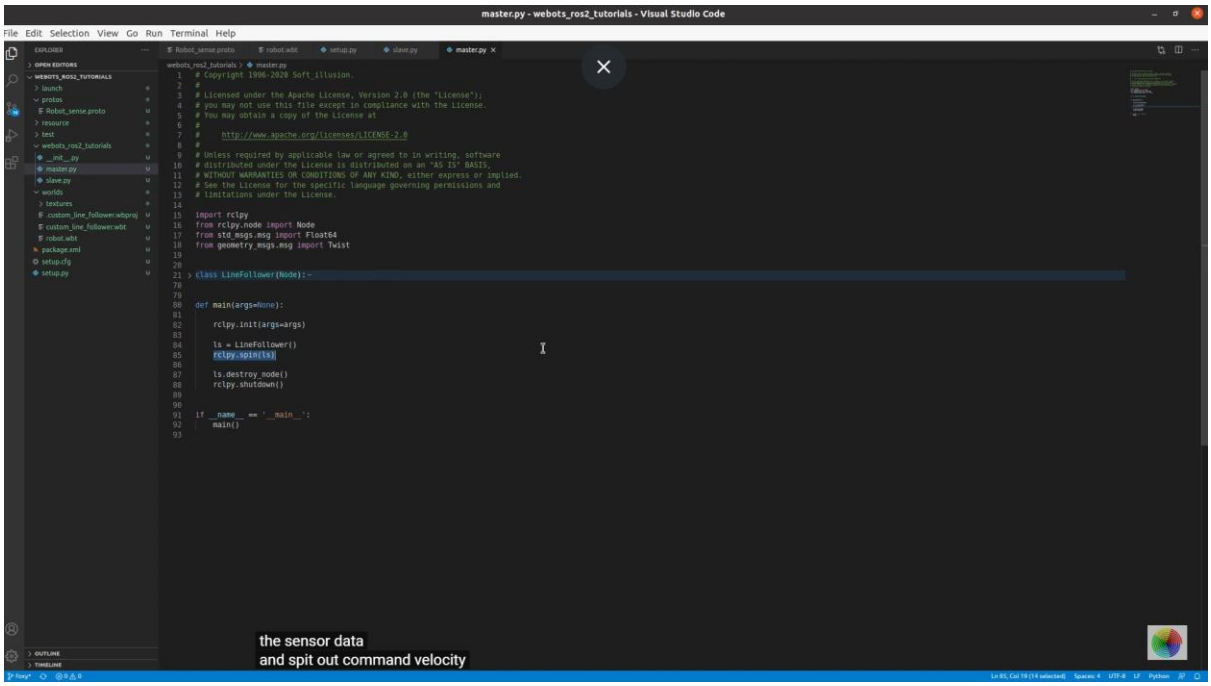
Langkah pertama adalah membuat file slave.py agar dapat berinteraksi dengan robot. Pada slave.py dilakukan pengaturan terhadap badan roda dan sensor yang ada pada robot serta dapat melakukan pengaturan terhadap jarak sensor terhadap obstacle sesuai keinginan.



Pada node master.py , sensor akan mengatur direction robot pergi dan akan dipublish ke comman velocities.



Selanjutnya pada node line_following_launch.py akan dilakukan penyimpanan packages directory yang telah dibuat di langkah-langkah sebelumnya serta melakukan integrasi antar file line following dengan setup.py



Langkah terakhir adalah melakukan build and demo untuk project yang telah di set up