

PRAKTIKUM ALGORITMA dan PEMROGRAMAN
PRAKTIKUM 2: MENGENAL GVRNG



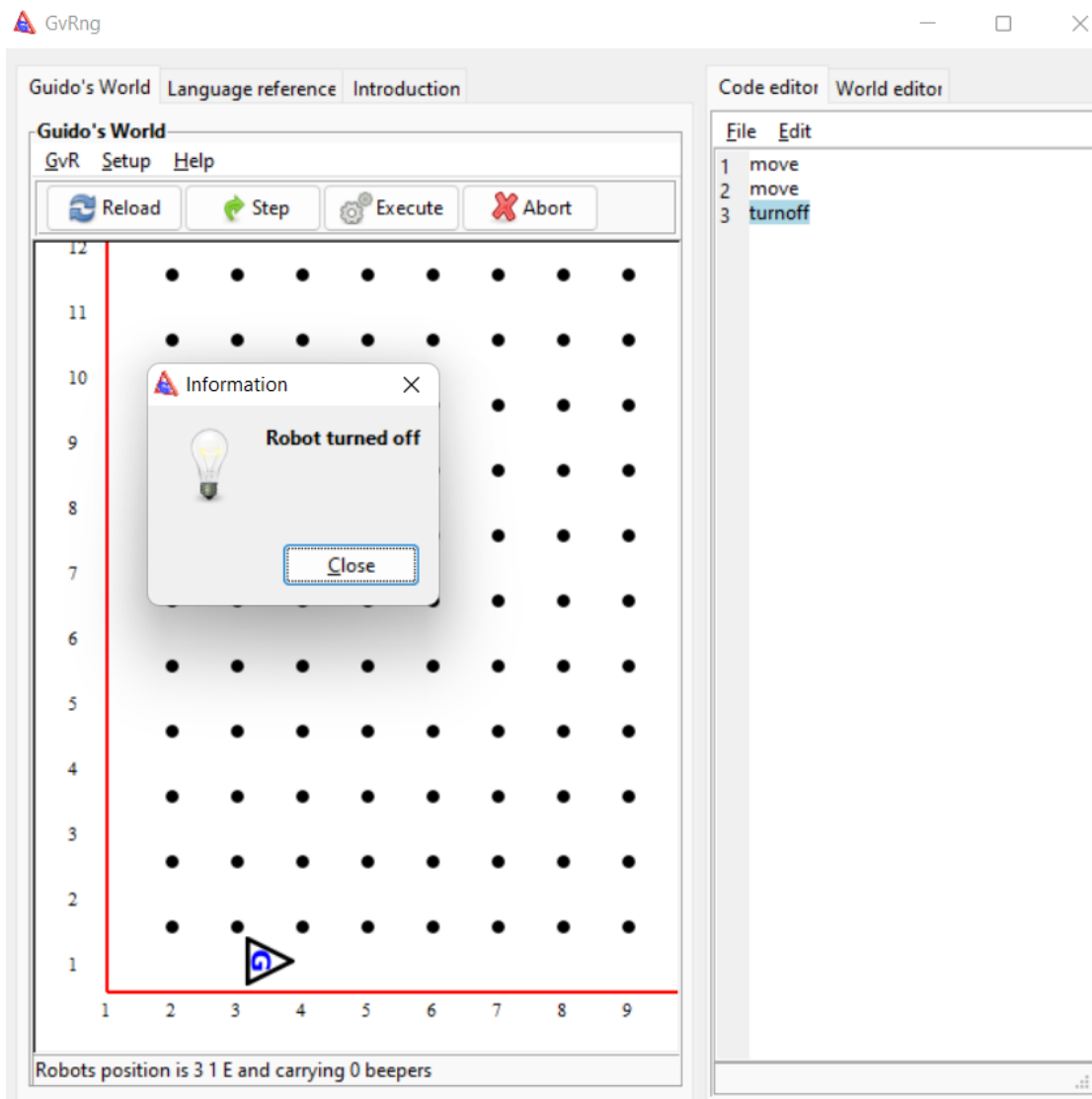
Disusun Oleh:
AS'AD NIROT AHMADI
L200220155

PROGRAM STUDI TEKNIK INFORMATIKA
FAKULTAS KOMUNIKASI DAN INFORMATIKA
UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH SURAKARTA
TAHUN 2022/2023

Kegiatan 1. Menggerakkan Robot ke Depan

Robot maju 2 langkah kedepan dan sekarang robot berada dikoordinat 3 1 menghadap timur.

Berikut ini adalah screenshoot dari GvRng saya setelah Langkah 1-3 selesai dikerjakan.

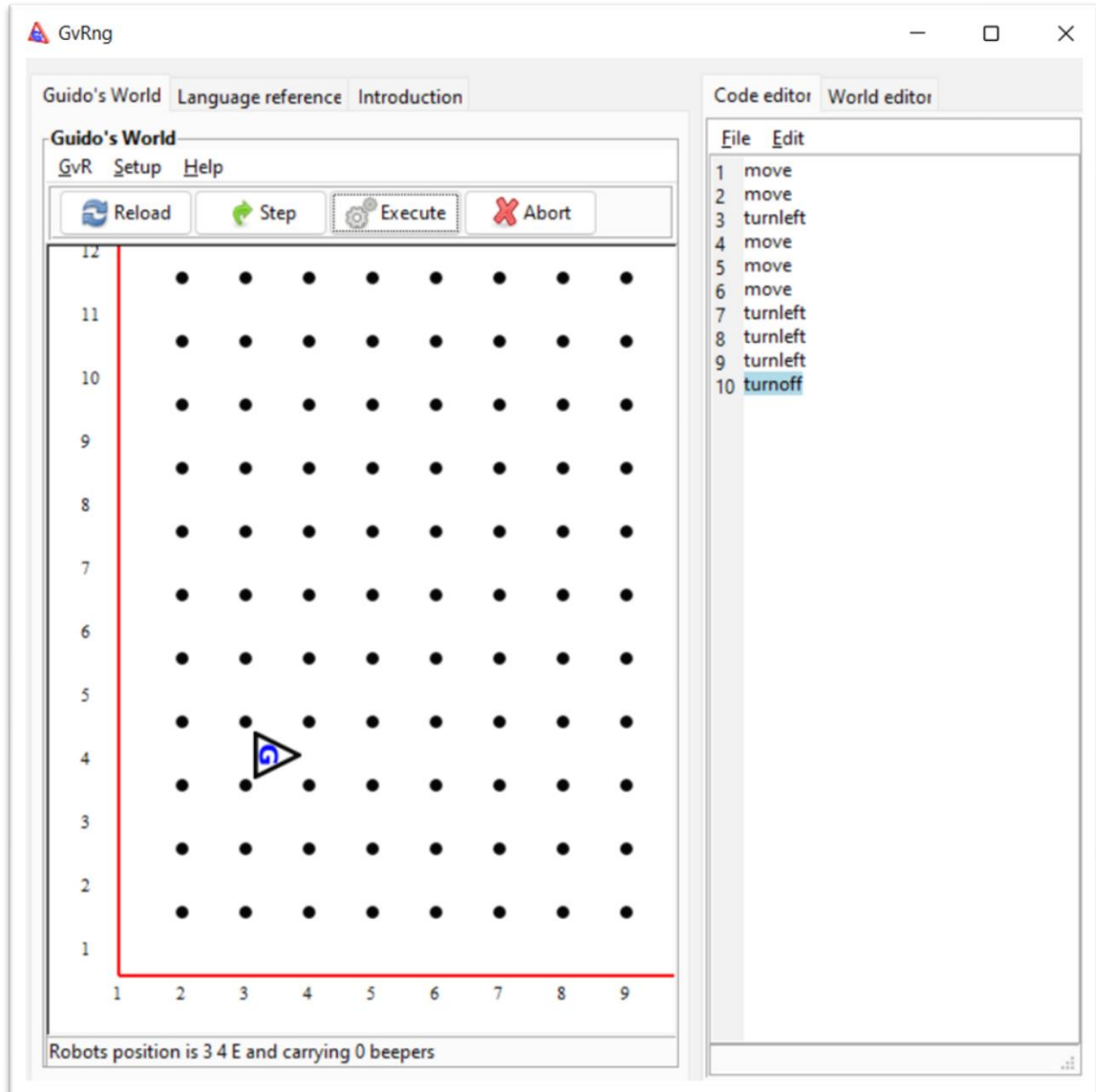


Gambar 2.1 Robot menghadap kearah timur dengan koordinat 3 1

Kegiatan 2. Menggerakkan robot ke suatu posisi

Robot bergerak ke koordinat 3 4 dan melakukan 3 kali turnleft agar dapat menghadap ketimur.

Berikut ini adalah screenshoot dari window GvRng setelah Langkah 1-3 selesai dikerjakan.

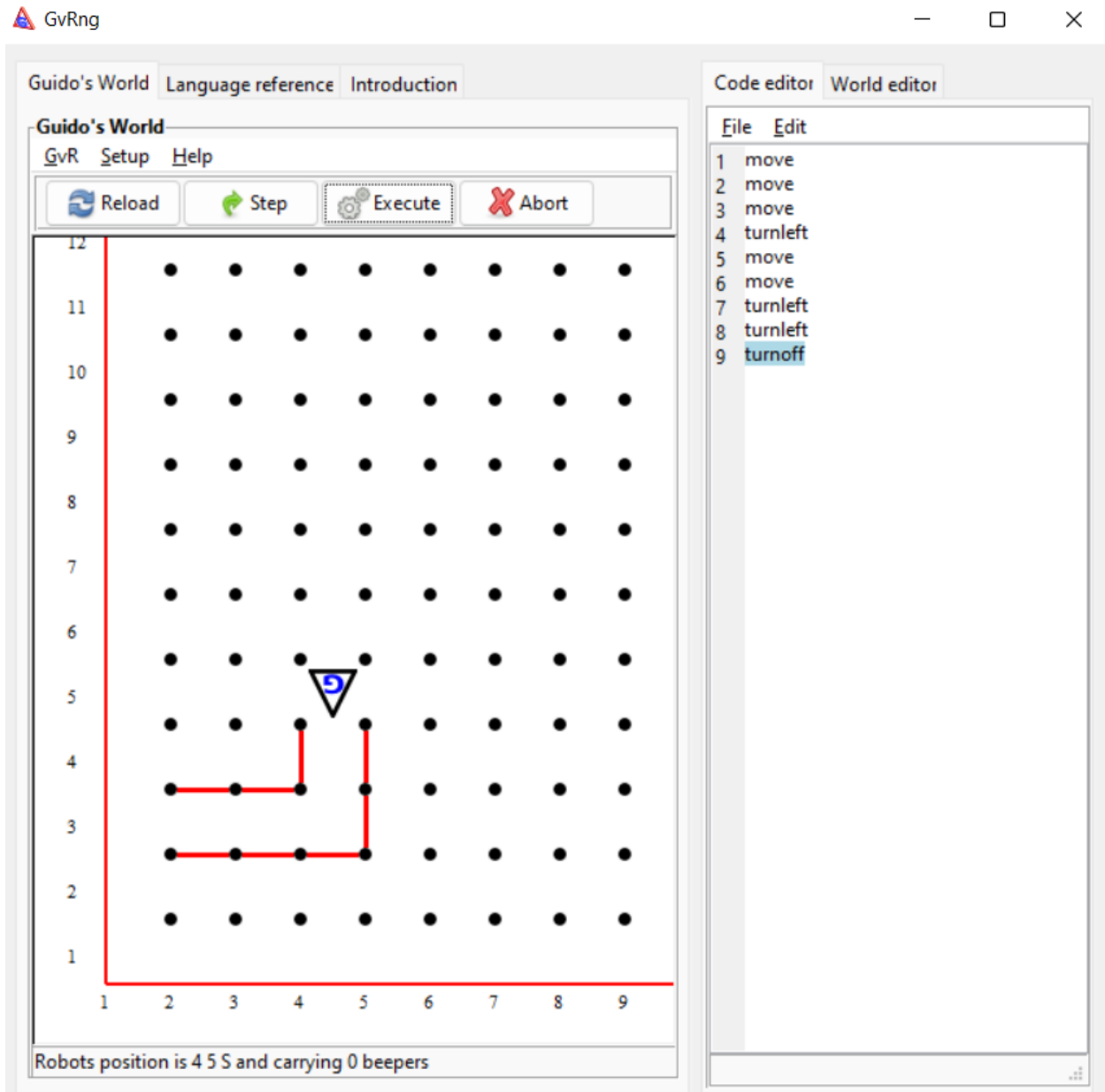


Gambar 2.2 Robot berada di koordinat 3 4 menghadap timur

Kegiatan 3. Menapaki jalan

Robot berjalan diantara dinding dan melakukan putar balik di ujung jalan. Kini robot berada di koordinat 4 5 menghadap selatan

Berikut ini adalah screenshoot dari window GvRng setelah Langkah 1-3 selesai dikerjakan.

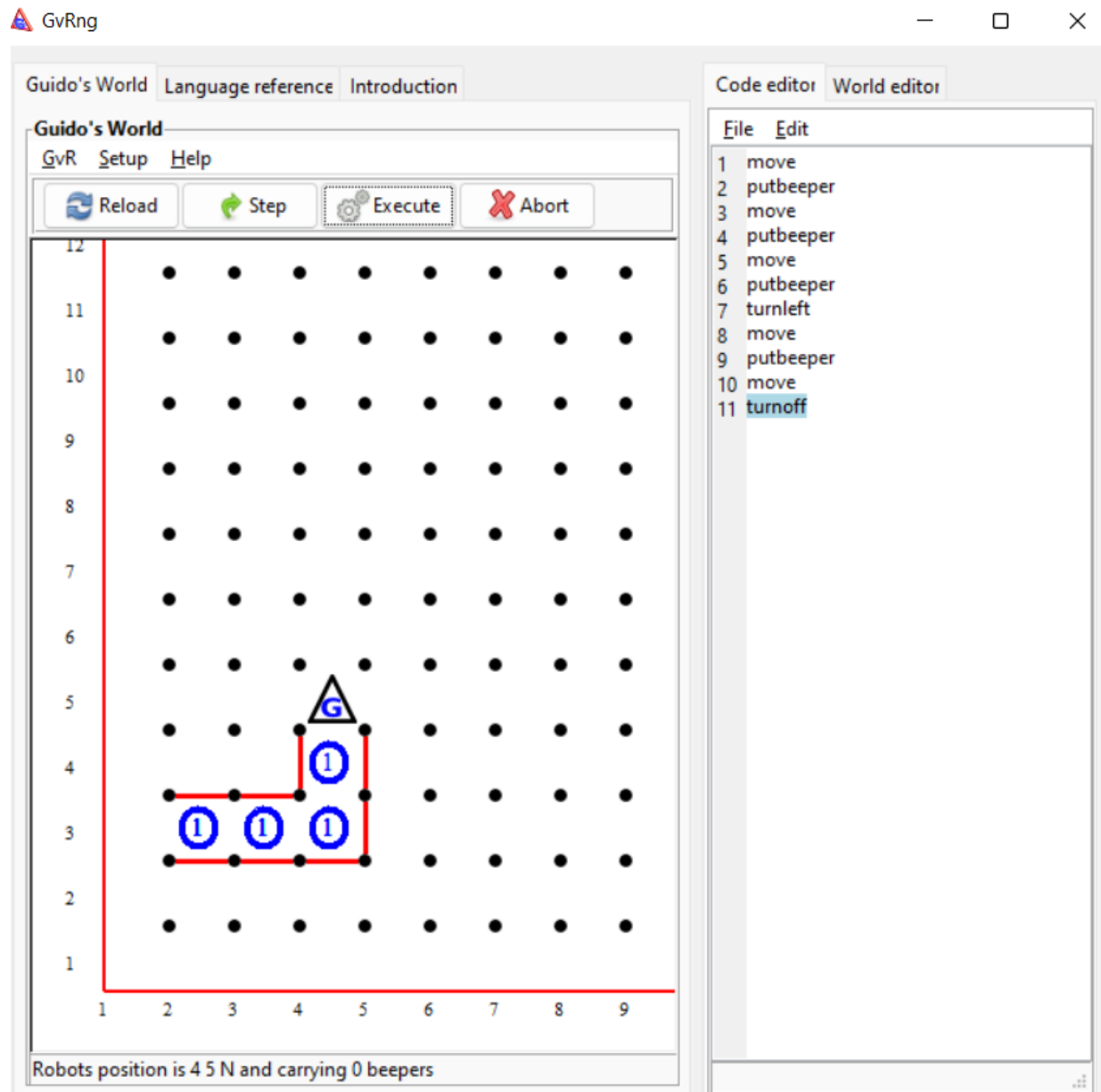


Gambar 2.3 Robot berjalan diantara dinding dan berputar balik diakhir jalan

Kegiatan 4. Menandai jalan dengan Beeper

Robot berjalan sambil menaruh beeper disetiap jalan yang dilewati. Kini robot berada di koordinat 4 5 dengan menghadap ke utara.

Berikut adalah screenshot dari window GvRng setelah Langkah 1-3 selesai dikerjakan.

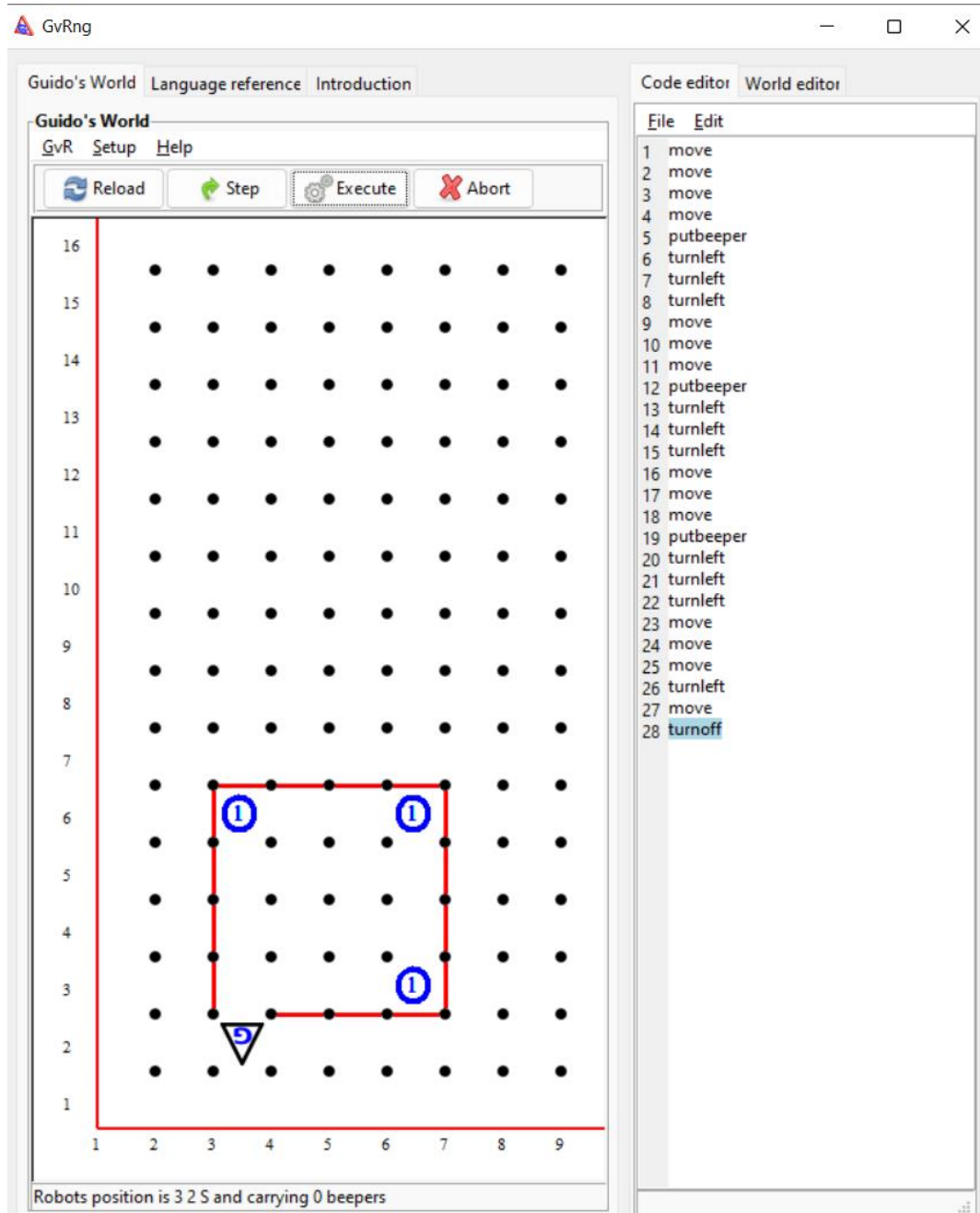


Gambar 2.4 posisi robot dikoordinat 4 5 menghadap ke utara.

Kegiatan 5. Perjalanan lebih jauh

Robot berjalan menyusuri jalan dan menaruh sebuah beeper di setiap sudut jalan. Lalu robot Kembali ke posisi awal. Koordinat robot kini 3 2 menghadap ke selatan.

Berikut adalah screenshot dari window GvRng setelah Langkah 1-3 dikerjakan.

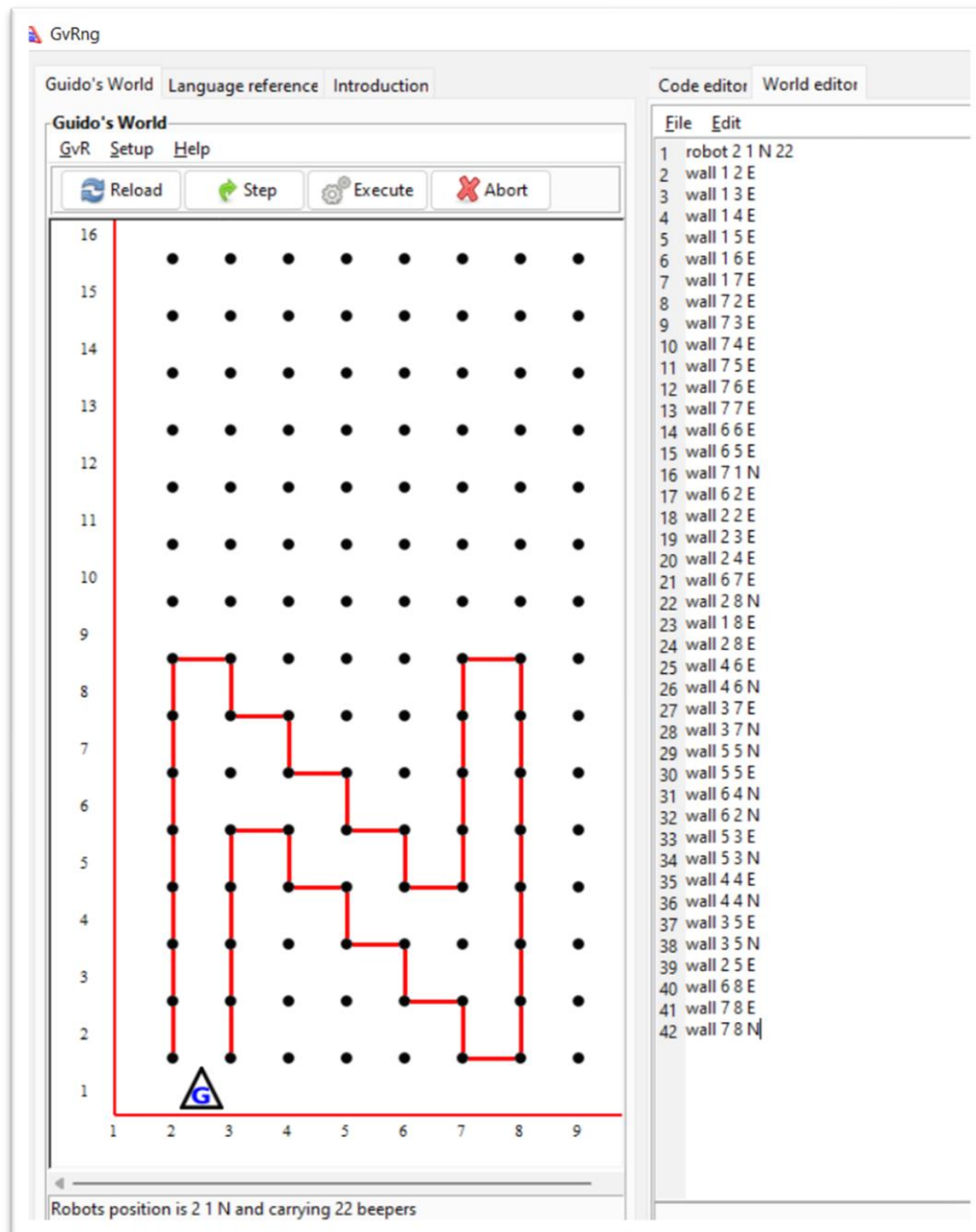


Gambar 2.5 Robot melewati setiap sudut jalan sambil meletakkan sebuah beeper

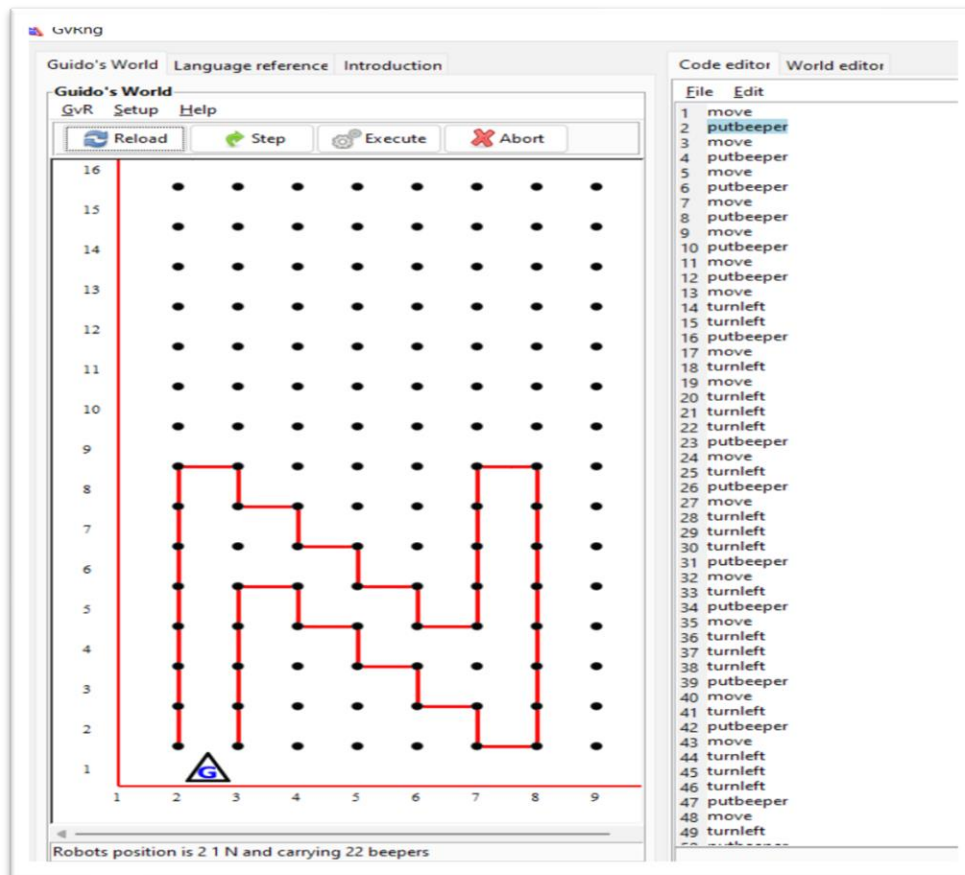
Kegiatan 6. Menelusuri hurufku

Robot berjalan menyusuri huruf N dengan menaruh beeper di setiap jalan yang dilewati lalu kembali lagi ke posisi awal nya setelah sampai diujung huruf N. robot kini berada di posisi 2 1 menghadap selatan.

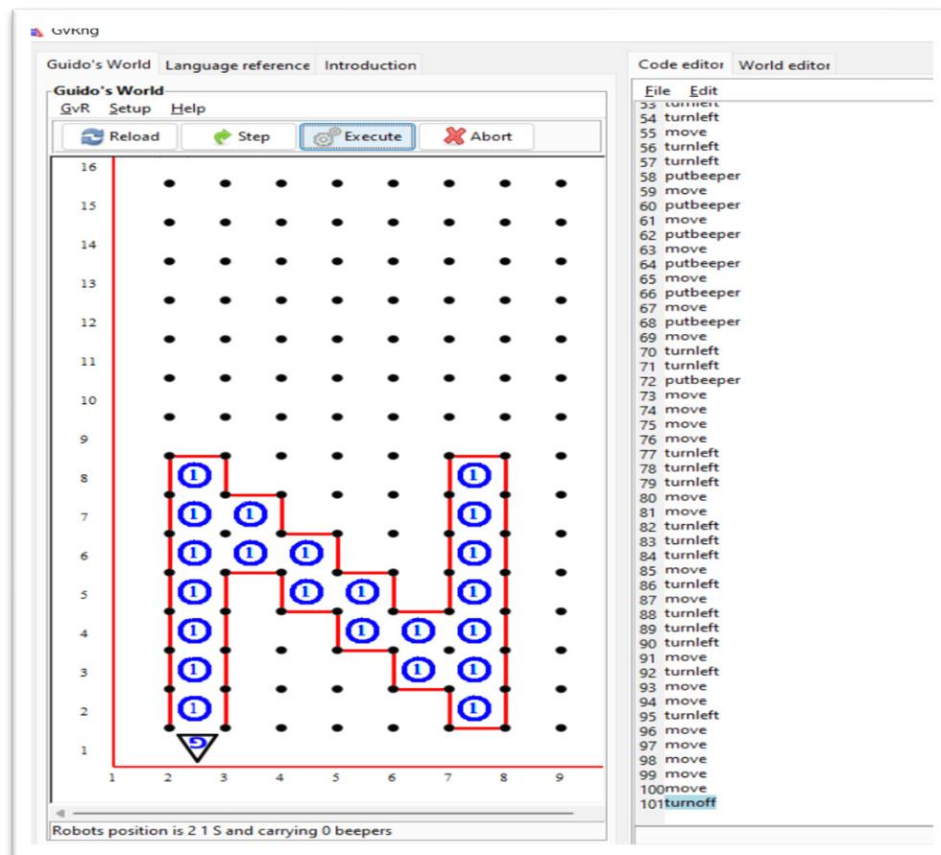
Berikut adalah screenshot dari window GvRng setelah Langkah 1-3 dikerjakan.



Gambar 2.6 koordinat dinding dan letak robot



Gambar 2.7 awal jalan robot

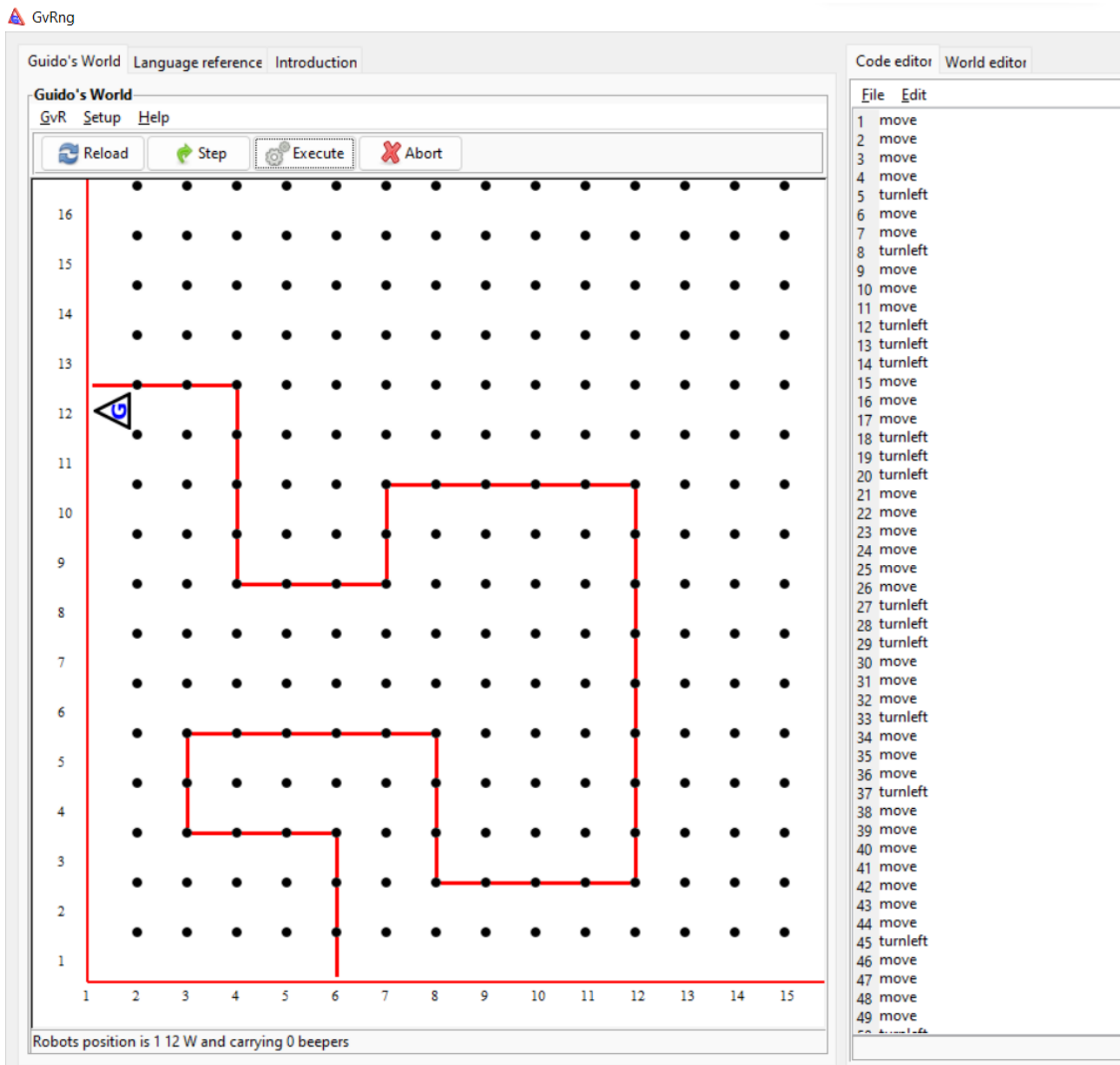


Gambar 2.8 akhir jalan robot

Tugas Modul 2. Menelusuri jalan yang lebih jauh

Robot mengelilingi bidang dari koordinat 1 1 menghadap timur hingga berada di koordinat 12 menghadap ke barat.

Berikut adalah screenshot dari window GvRng setelah Langkah 1 dan 2 dikerjakan



Gambar 2.9 robot menelusuri jalan