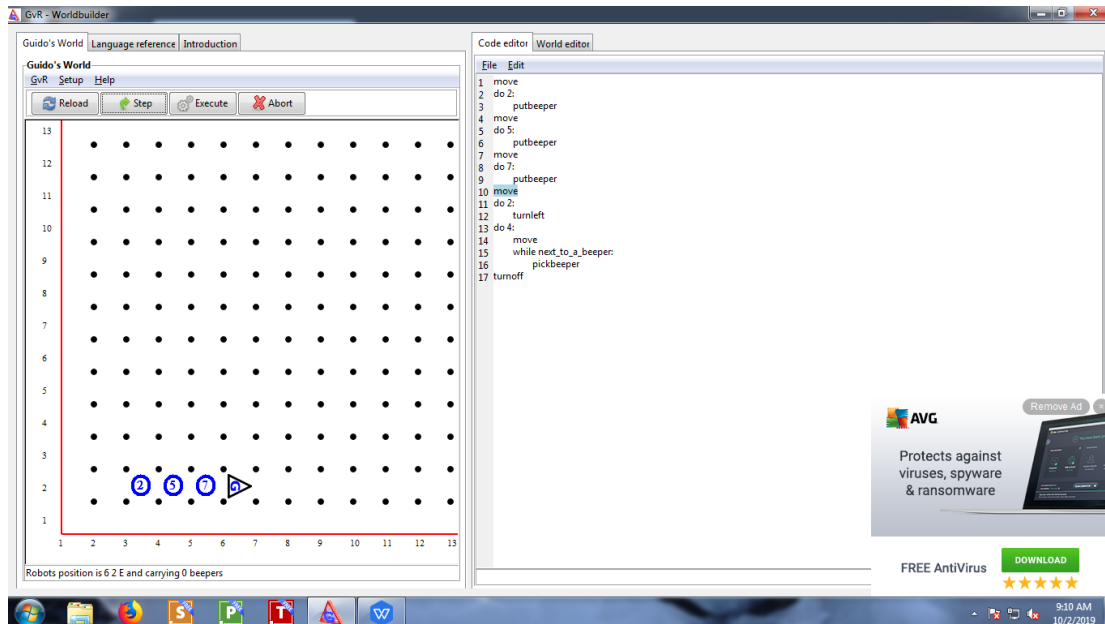


PRAKTIKUM ALGORITMA DAN PEMROGRAMAN

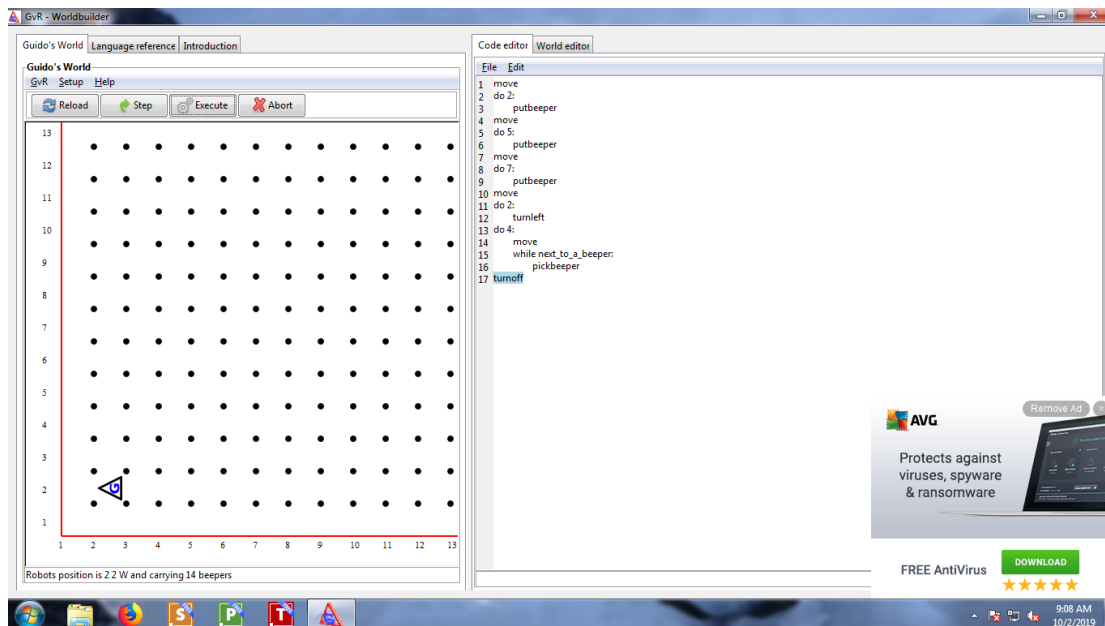
MODUL 5

KEGIATAN 1

Screen shot dari window GvRng setelah program menulis 3 digit terakhir NIM saya:

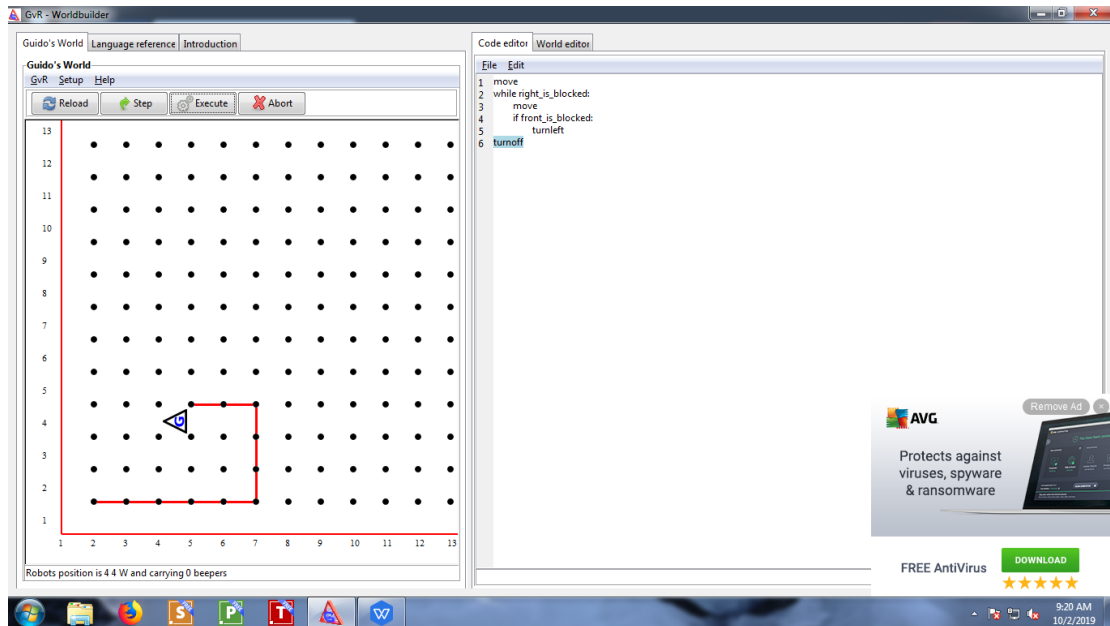


Screen shot dari window GvRng setelah ada instruksi mengambil kembali semua beeper:

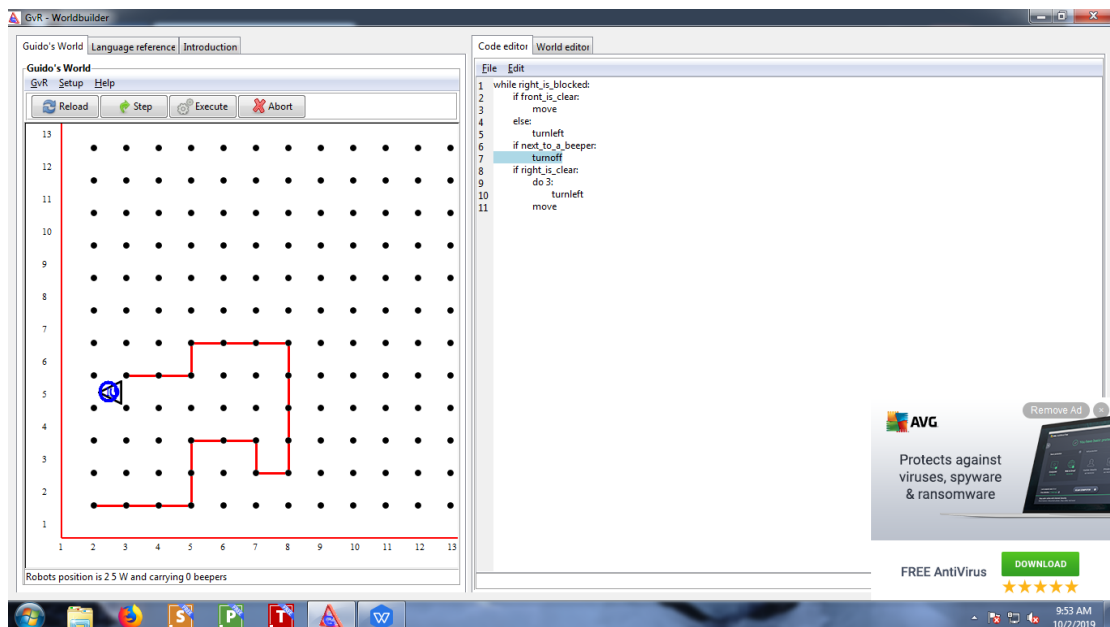


KEGIATAN 2

Berikut adalah program line follower dengan belokan ke kiri:



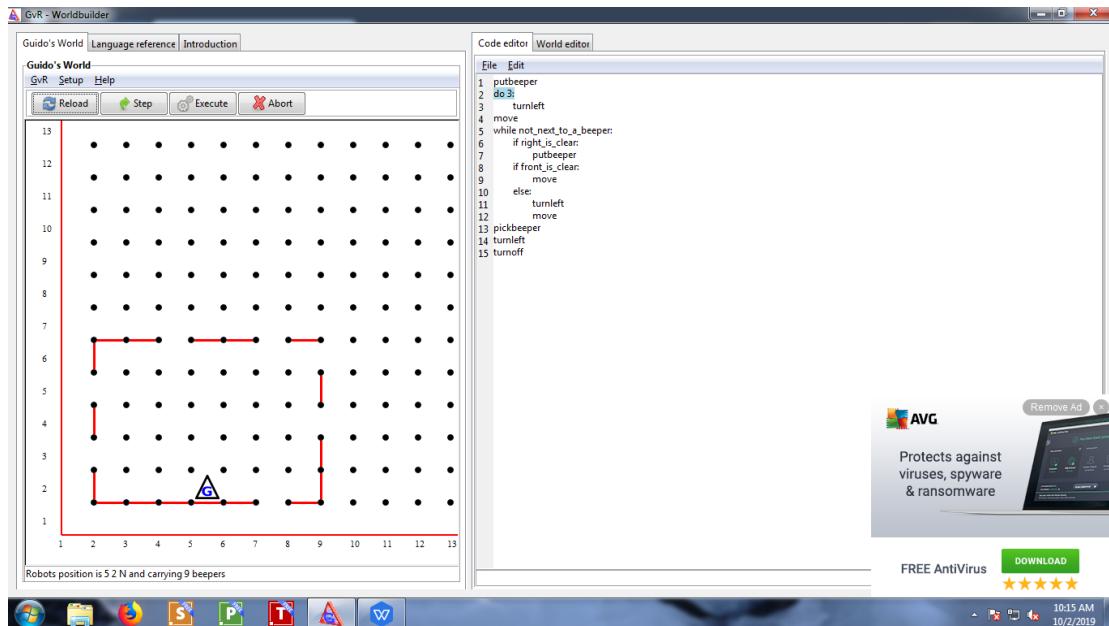
Berikut adalah program line follower dengan belokan ke kiri dan ke kanan:



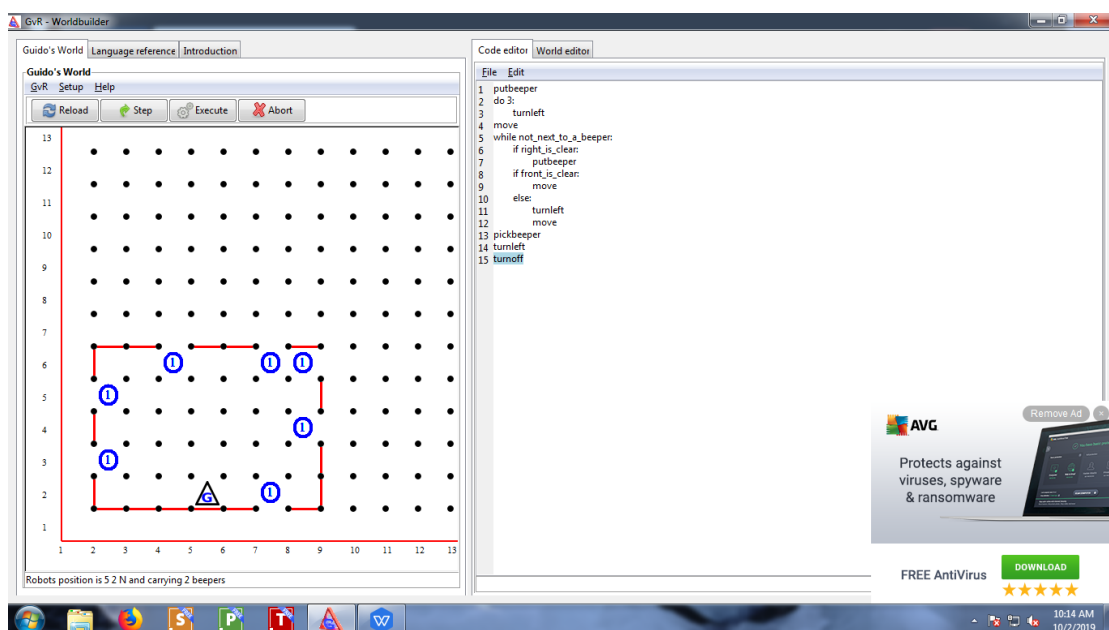
KEGIATAN 3

Berikut adalah program menutup pintu dan jendela versi saya:

Screen shot dari window GvRng sebelum program dijalankan (pada dunia robot versi saya):



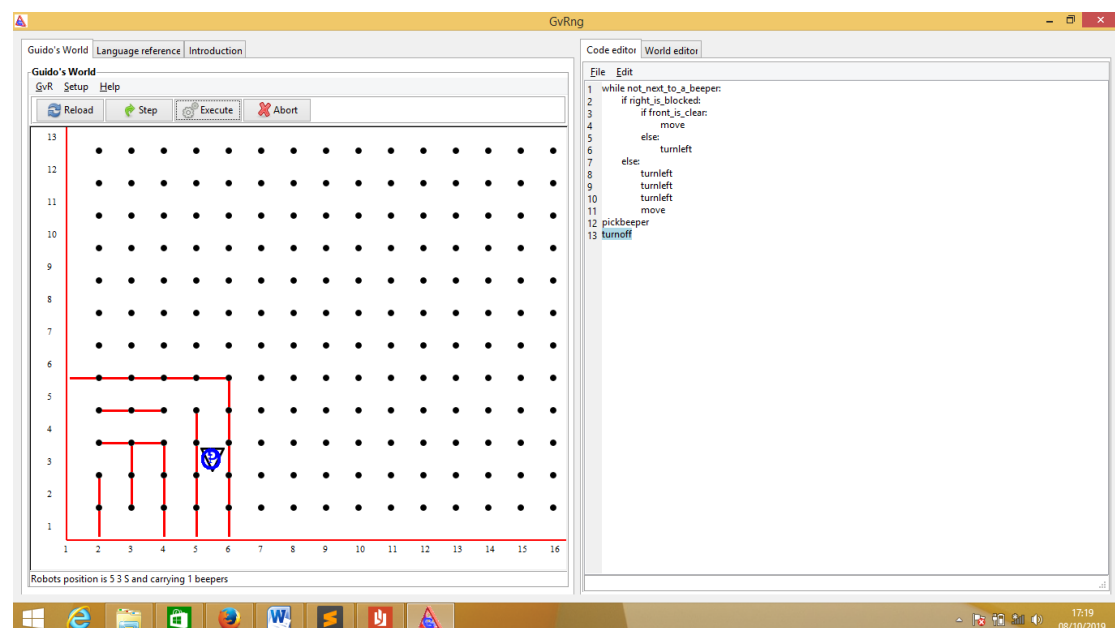
Screen shot dari window GvRng setelah program dijalankan:



KEGIATAN 4

Pengertian dari program (5-10 baris kalimat):

Sebuah program diterapkan pada sebuah robot untuk mencari sebuah bm di dalam sebuah gedung. Bom disimulasikan dengan sebuah beeper, dan gedung disimulasikan dengan kotak tertutup. Ujilah program tersebut pada sembarang bentuk ruang di dalam gedung dan sembarang posisi bom, misalnya seperti gambar. Catatan: program tersebut berjalan benar jika tidak ada ruang yang tidak berinding.



Algoritma versi saya:

- a. Selama robot tidak dekat beeper, lakukan perintah berikut:
 1. Robot bergerak maju jika di kanan ada dinding dan di depan tidak ada penghalang, jika tidak maka hadap kiri,
 2. Jika kanan lowong maka hadap kanan dan maju satu langkah.
- b. Ambil beeper,
- c. Selesai.