

Hendri Maulana Azwar

1103210202

TK-45-G09

### Script Line Follower Robot

#### 1. Pengantar

Percobaan kali ini menggunakan webots, kita membuat line follower robot. Si robot akan berjalan mengikuti line, robot tersebut membaca line yang kita buat menggunakan ir(infra red) sensor

#### 2. Persiapan dan Implementasi

- Pertama kita buat project baru terlebih dahulu yang sudah ada arenanya
- Tambahkan robot e-puck
- Tambahkan juga ir sensor 2 buah (1 kiri dan 1 kanan) sesuaikan posisinya dan jangan lupa “show distance sensor” agar pancaran sensornya kelihatan
- Tambahkan line follower yang sudah kita buat dari tinkercad (import)
- Sesuaikan scale nya (sesuaikan dengan ukuran arena yang digunakan)
- Atur warna arena ke pengaturan default (putih)
- Tambahkan controller, saya menggunakan Bahasa c++ (bisa disesuaikan dengan kebutuhan)
- Terakhir jangan lupa semuanya dissave lalu build program tersebut

#### 3. Penutup

Kita dapat mengetahui bagaimana cara membuat robot line follower, intinya robot tersebut membutuhkan ir sensor yang mendeteksi line yang sudah kita siapkan dan tentunya butuh codingannya juga