

Hasil Analisis Minggu 6 Robotika

Bara Khrisna Rakyan Nismara

TK-45-G09

1103210151

Pada simulasi kali ini Hasil output `[0, 26, 8, 45, 51, 1]` menunjukkan urutan node yang membentuk jalur terpendek yang ditemukan oleh algoritma Probabilistic Roadmap (PRM), dengan node `0` sebagai titik awal dan node `1` sebagai tujuan akhir. Urutan node ini mengindikasikan bahwa algoritma PRM berhasil menghasilkan dan menghubungkan node acak untuk menemukan jalur optimal di ruang konfigurasi yang kompleks. Jumlah segmen pada jalur (5 segmen) menunjukkan tingkat efisiensi, di mana algoritma menghindari penggunaan node berlebih untuk mencapai tujuan. Dengan visualisasi menggunakan Matplotlib, jalur ini dapat divisualisasikan dengan menandai titik-titik node serta menghubungkannya dalam urutan yang ditentukan, yang akan memperlihatkan jalur yang dipilih di antara node acak yang dihasilkan oleh PRM.