

Pertemuan 5

Pemrograman Berbasis Obyek (PBO)

(Tugas 1)

A. Tujuan

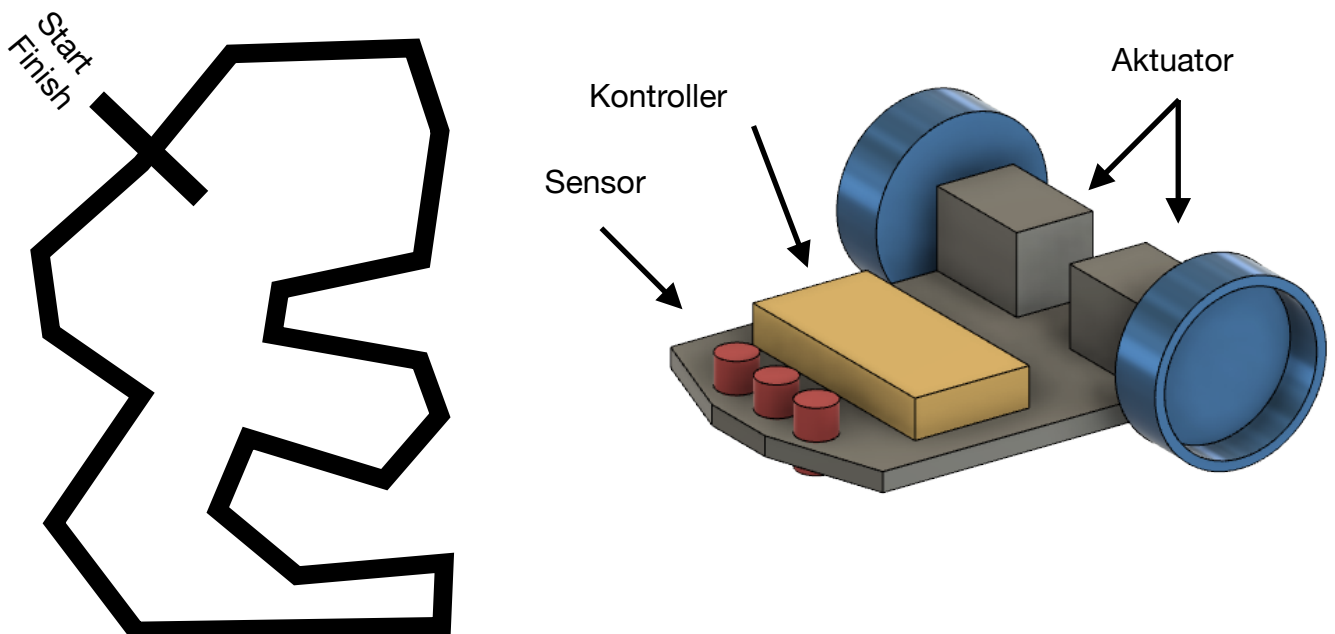
1. Mahasiswa menerapkan konsep pemrograman berbasis obyek

B. Tugas

Robot Line Follower mempunyai fitur :

1. Sensor line sejumlah 3 buah yang dapat mendeteksi garis hitam (1) dan putih (0)
2. Kontroller dengan bahasa pemrograman C/C++
3. Aktuator penggerak 2 buah (kiri dan kanan) yang terpasang differensial dengan input data untuk mengatur kecepatan dan arah pada motor adalah
 - 1 hingga 100 adalah CW (clockwise) dengan kecepatan 0% hingga 100%
 - 0 adalah STOP
 - -1 hingga -100 adalah CCW(counter clockwise) dengan kecepatan 0% hingga 100%
4. Arena robot berwarna putih (background) dan garis lintasan berwarna hitam dengan lebar garis 2 cm

Buatlah Algoritma dan Flowchart sehingga robot bisa berjalan mengikuti garis lintasan yang ada di arena dengan menerapkan konsep Pemrograman berbasis obyek (Class, Method, enkapsulasi, overloading)



Gambar Arena dan Robot Linefollower