

JetBot Basic Motion adalah kemampuan JetBot untuk melakukan gerakan dasar seperti maju, mundur, berbelok ke kiri atau kanan, serta berhenti sepenuhnya. Kontrol gerakan ini dilakukan melalui perintah perangkat lunak yang berkomunikasi dengan motor JetBot, biasanya menggunakan pustaka Python API bawaan JetBot. Kemampuan ini memungkinkan JetBot bergerak sesuai instruksi pengguna untuk berbagai aplikasi robotika dasar.

JetBot Collect Data adalah proses di mana JetBot mengumpulkan data berupa gambar atau informasi sensor saat bergerak di lingkungan tertentu. Data ini biasanya digunakan untuk pelatihan model AI dengan memberi label pada gambar yang diambil, seperti "free" atau "blocked" sebelum disimpan untuk analisis atau pelatihan lebih lanjut. Fitur ini mendukung aplikasi seperti penghindaran tabrakan atau deteksi objek dengan menyediakan data yang relevan untuk pembelajaran mesin.

JetBot Collision Avoidance adalah kemampuan JetBot untuk menghindari tabrakan secara mandiri menggunakan model AI yang telah dilatih. JetBot memproses gambar real-time dari kamera untuk memprediksi potensi bahaya dengan algoritma seperti Convolutional Neural Networks (CNN), kemudian secara otomatis mengambil tindakan seperti mengubah arah atau berhenti untuk menghindari bahaya. Fitur ini memungkinkan JetBot bergerak secara aman di lingkungan yang dinamis atau penuh hambatan.