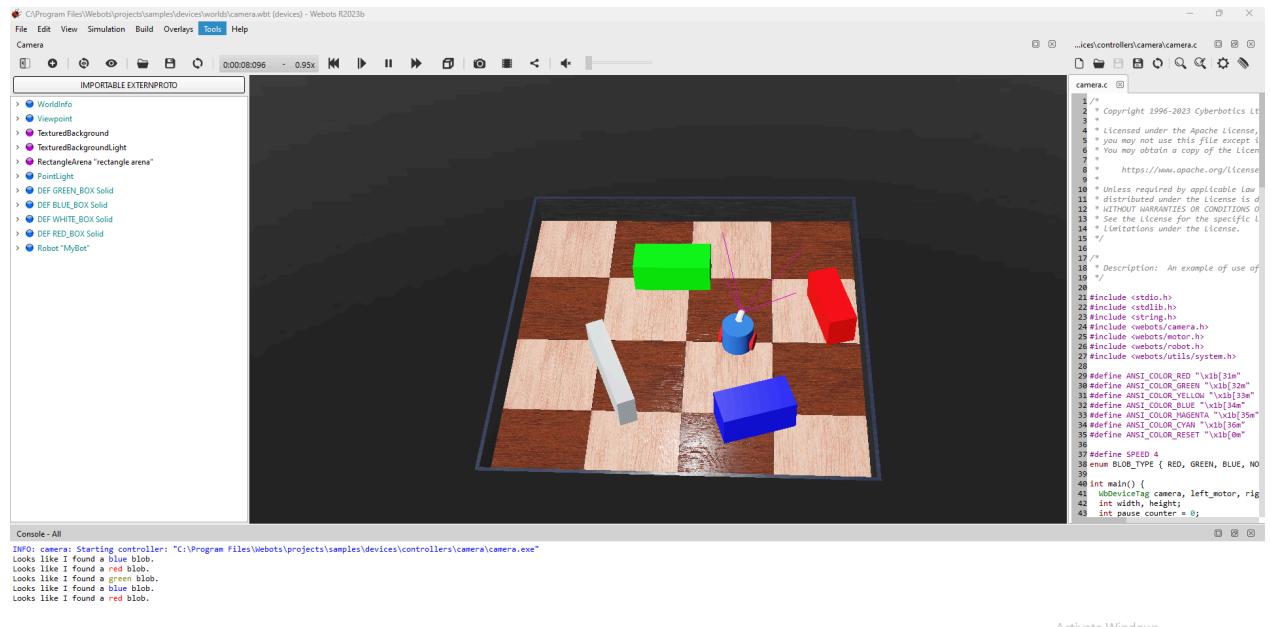
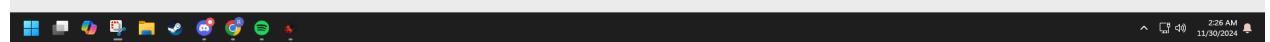


## 1. Camera.wbt

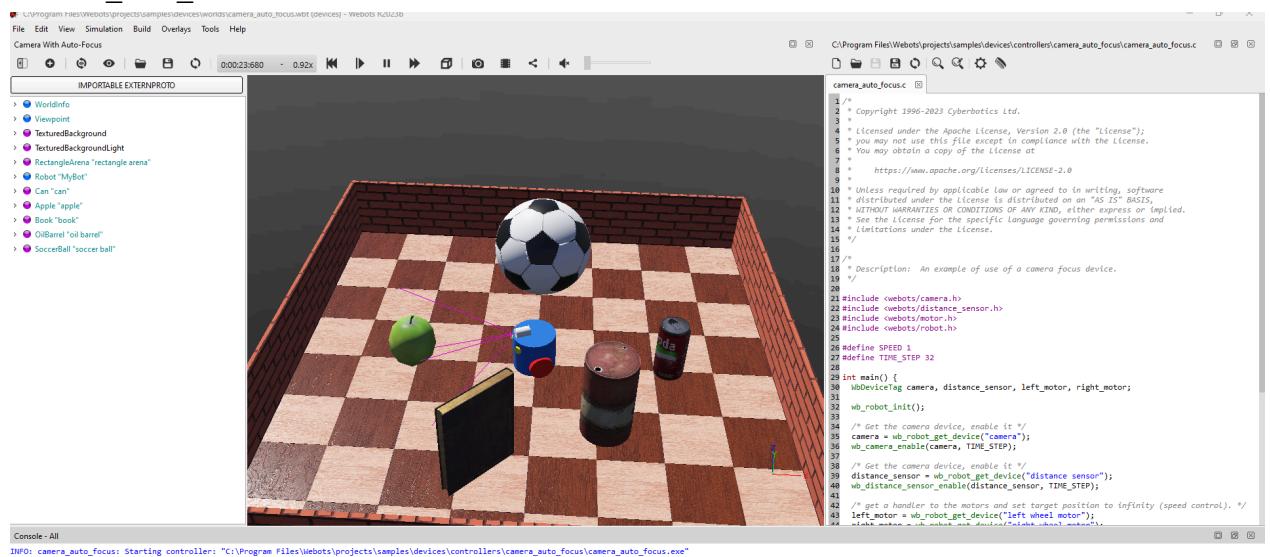


Activate Windows  
Go to Settings to activate Windows.



Kode ini adalah contoh sederhana robot berbasis kamera untuk tugas deteksi warna. Dengan logika sederhana, robot dapat mengidentifikasi objek berdasarkan warna dominan, menghentikan motor, dan menyimpan gambar blob untuk analisis lebih lanjut.

## 2. Camera\_auto\_focus.wbt



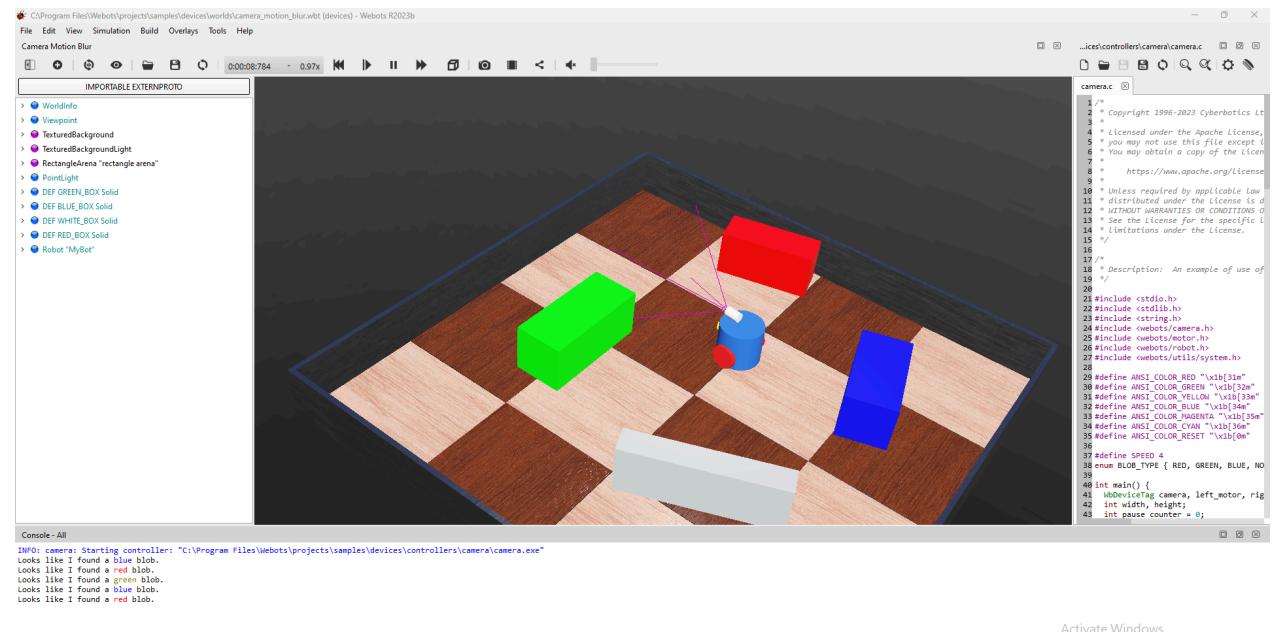
Activate Windows  
Go to Settings to activate Windows.



Kode ini adalah contoh dari integrasi antara sensor jarak dan kamera untuk menyesuaikan fokus secara dinamis. Dengan pengaturan motor yang membuat robot berputar di tempat,

program mensimulasikan robot yang mampu mengamati lingkungannya dan fokus pada objek yang terdeteksi dalam jarak tertentu.

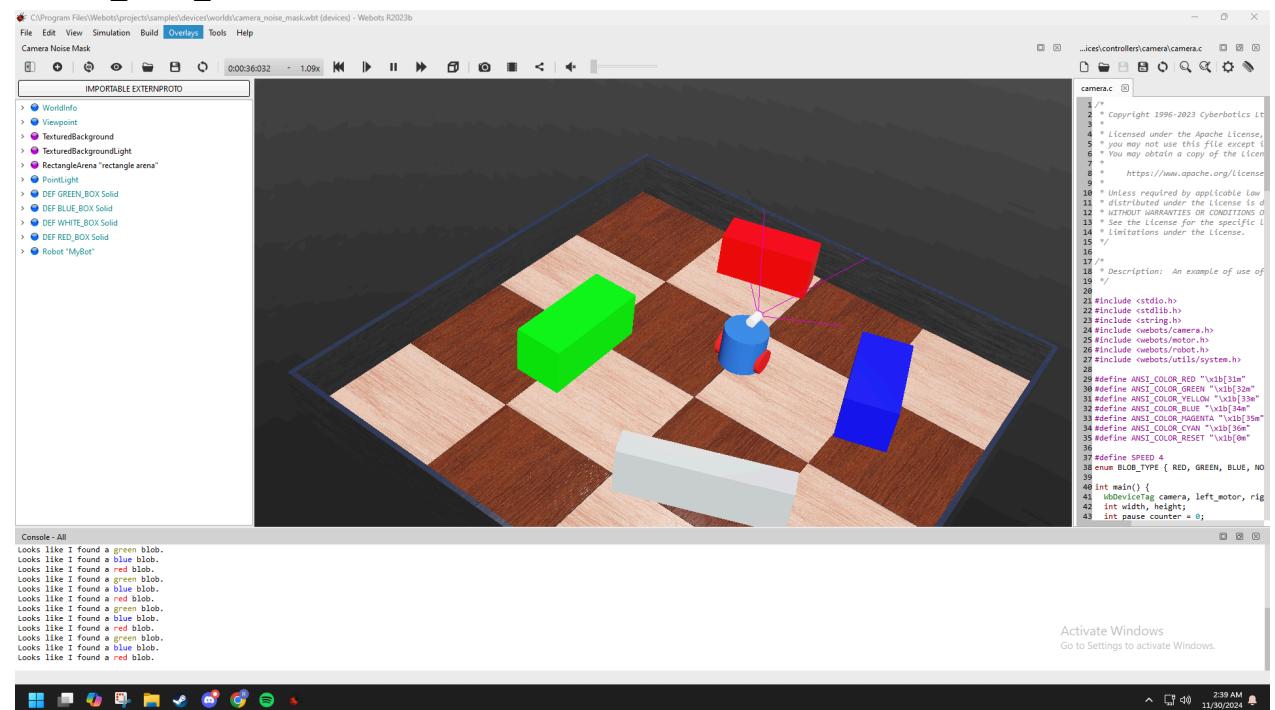
### 3. Camera\_motion\_blur.wbt



Activate Windows  
Go to Settings to activate Windows.

Kode ini adalah contoh sederhana namun efektif dari penggunaan kamera dan motor untuk mendeteksi warna blob dalam simulasi robot.

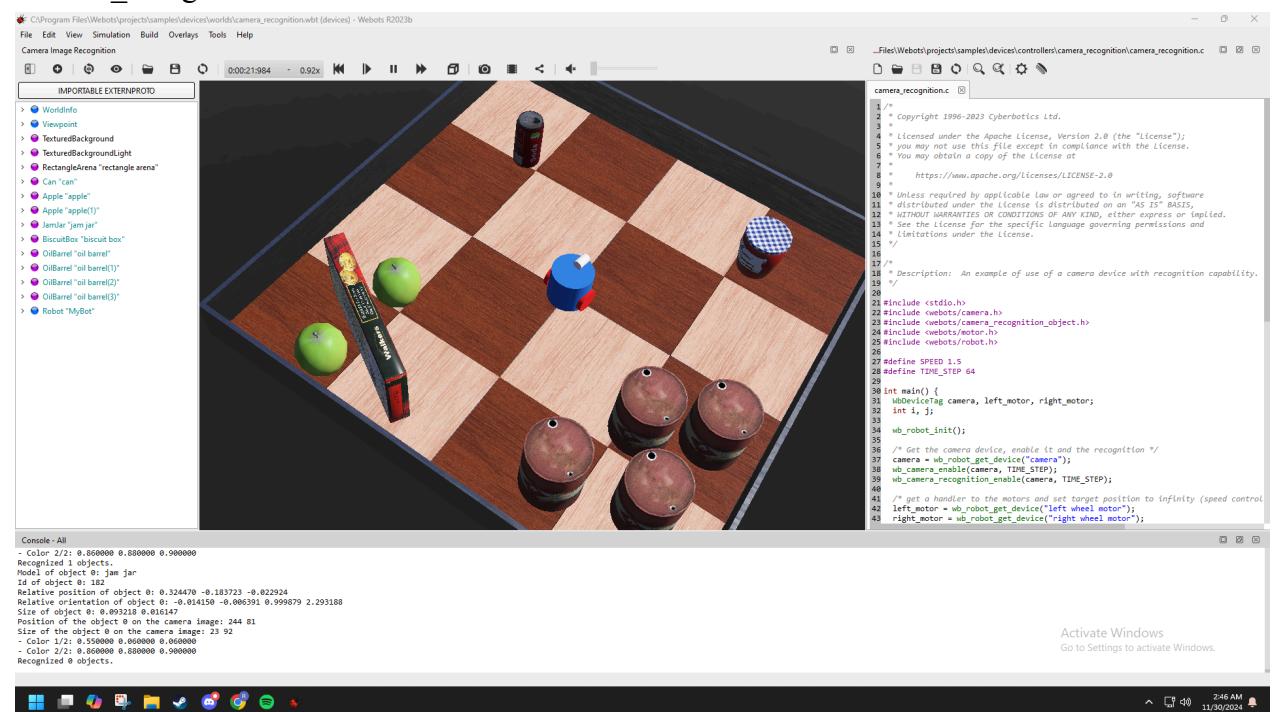
### 4. Camera\_noise\_mask.wbt



Activate Windows  
Go to Settings to activate Windows.

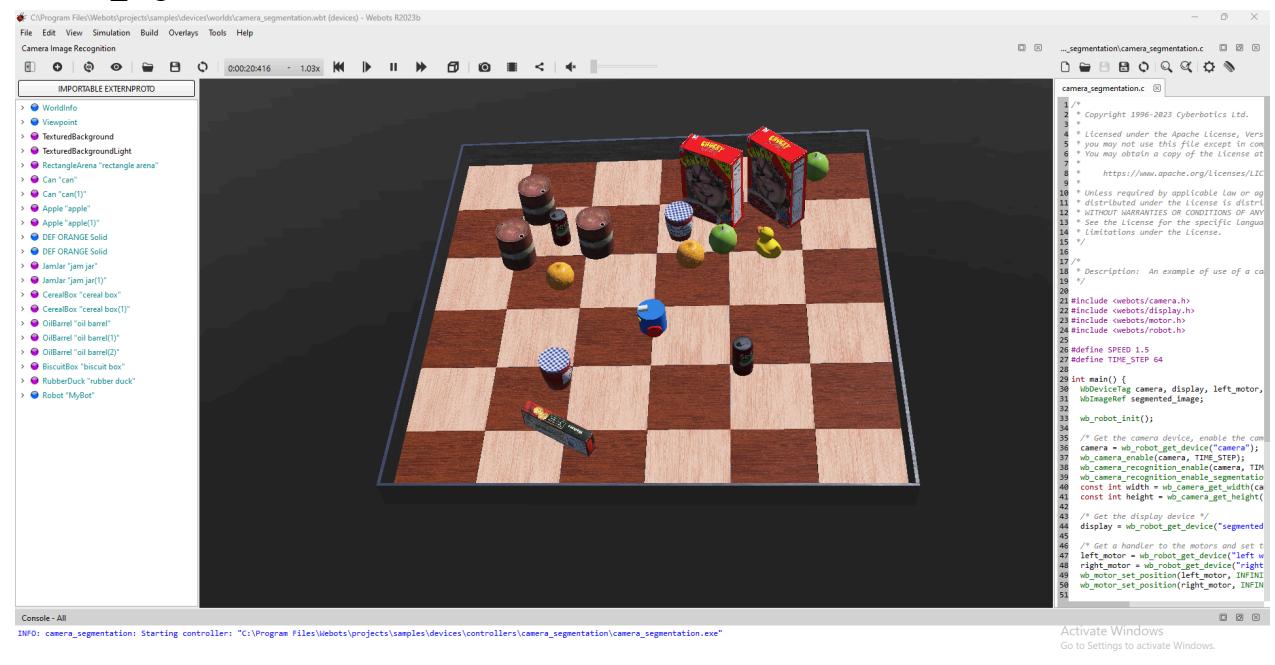
Kode ini adalah contoh implementasi sederhana dari pengolahan citra untuk robotika. Dengan memanfaatkan perangkat kamera, motor, dan logika kontrol, robot mampu mendeteksi warna tertentu dan bertindak sesuai kondisi.

## 5. Camera\_recognition.wbt



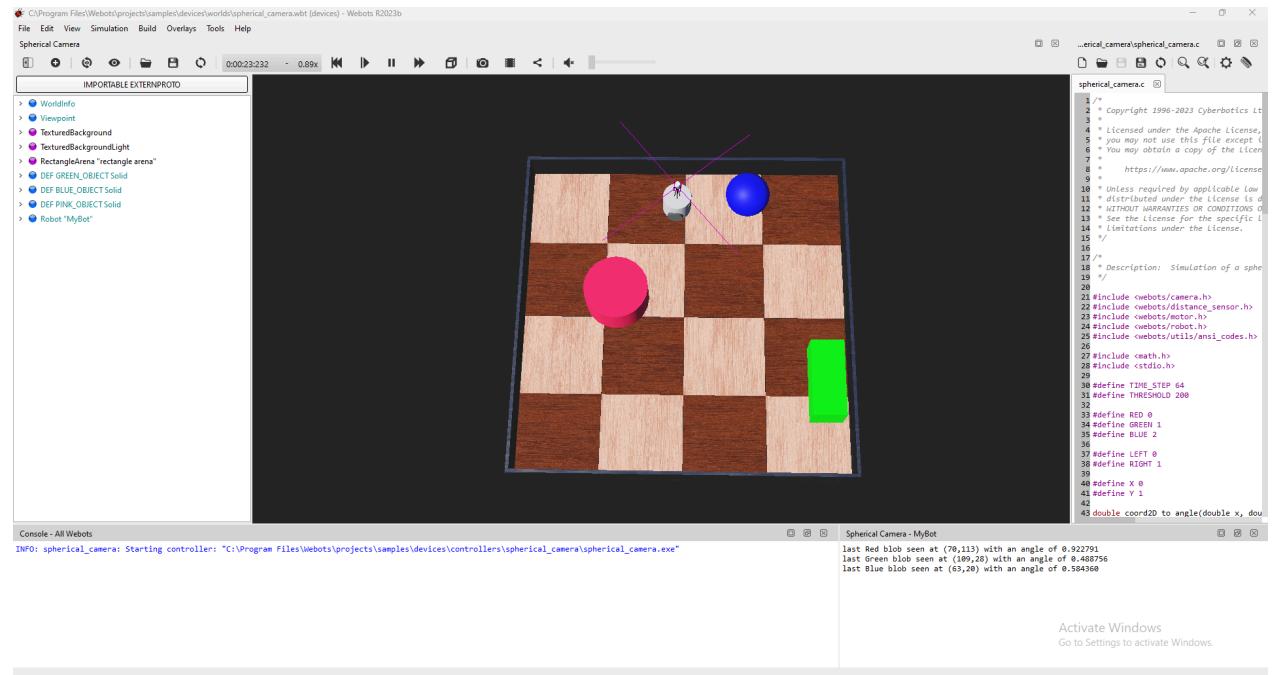
Kode ini menunjukkan bagaimana robot dapat mengenali objek dalam lingkungannya dan mengambil informasi terkait untuk analisis lebih lanjut.

## 6. Camera\_segmentation.wbt



Segmentasi memungkinkan robot membedakan objek yang terlihat di kamera dan memvisualisasikan hasilnya. Program ini berguna untuk eksperimen dengan visi komputer dan interaksi berbasis objek di simulasi robot.

## 7. Spherical\_camera.wbt



Kode ini digunakan untuk mendeteksi warna dan sensor jarak untuk navigasi. Program ini cocok untuk eksperimen dengan visi komputer, deteksi objek, dan kontrol robot di lingkungan simulasi Webots.