

NAMA : MUHAMMAD RIDANI RAHMAN

NIM : 1103194027

UTS ROBOTIK

Didalam kodingan ini menjelaskan tentang cara membuat robot seimbang, dengan membagi menjadi empat kodingan :

1. Kodingan untuk ks0193 base untuk cip dari robot
2. Kodingan untuk ks0193 manouver untuk gerakan dari robot
3. Kodingan ks0193 weight untuk berat dari robot
4. Kodingan weight control untuk mengontrol robot

Setelah itu dikasih libraries yang isi adalah gambar dari bahan-bahan robot , ada lima komponen, yaitu :

1. Dark wood untuk
2. Keyes arduino base untuk tempat cip
3. Keyes arduino top untuk atasnya
4. Keyes wheel untuk ban dari robot
5. Ks0193 mpu6050 untuk cip dari robot