Technical Report Lecture 5

Sabilly Artowibowo

1103204057

Dalam video keenam dari seri tutorial Vbots Roster, implementasi teknik master-slave ditunjukkan. Proyek ini menggunakan robot kustom yang mengikuti garis menggunakan tiga sensor yang mendeteksi perbedaan antara warna hitam dan biru. Node master berlangganan ke topik sensor dan menerbitkan ke topik kecepatan perintah, sementara node slave menerbitkan beberapa topik sensor dan berlangganan ke topik sumur perintah. Node slave menghubungkan Vbots dan Roster, sementara node master menjadi otak dan melakukan semua komputasi. Tutorial ini menjelaskan cara menambahkan sensor jarak ke robot kustom dan cara menamai serta menempatkannya dengan benar. Ini mendemonstrasikan bagaimana membuat sinar sensor menunjuk ke bawah dan cara menyesuaikan rotasi jika diperlukan. Terakhir, ditunjukkan cara mengonversi node robot menjadi proto untuk digunakan dalam dunia yang berbeda.