

Nama : Yusran Yasir

Nim : 1103213166

Hasil analisis dari simulasi yang dilakukan terhadap JetBot dalam berbagai tugas menunjukkan pencapaian signifikan dalam implementasi dan performa. Pada tugas JetBot Basic Motion, JetBot berhasil melaksanakan pergerakan dasar, seperti bergerak maju, mundur, belok kanan, dan belok kiri dengan respons yang akurat sesuai perintah yang diberikan. Pada tahap `jetbot_collect_data`, JetBot mampu mengumpulkan data lingkungan secara efektif, yang merupakan dasar penting bagi proses pembelajaran mesin. Data yang dikumpulkan ini membantu membangun model yang lebih cerdas untuk tahap selanjutnya. Terakhir, pada tugas `jetbot_collision_avoidance`, JetBot berhasil menerapkan model untuk menghindari rintangan secara mandiri, menunjukkan akurasi yang baik dalam mendeteksi dan menghindari tabrakan dengan objek di sekitarnya. Analisis keseluruhan mengindikasikan bahwa JetBot tidak hanya berfungsi dengan baik dalam skenario simulasi Webots, tetapi juga menunjukkan potensinya untuk digunakan dalam aplikasi robotika nyata dengan beberapa penyempurnaan lebih lanjut.