

Agung Aji Saputra

1103202114

Dalam video ini robot khusus yang sedang mengikuti garis, dalam video ini memiliki tiga sensor di bagian depan yang mendeteksi warna di bawah nya yang memastikan robot mengikuti warna hitam. Jadi, dalam struktur ini, memiliki node slave yang biasanya merupakan node v-bots, yang merupakan jembatan antara v-bots dan roster ditujukan untuk roster dan melakukan semua perhitungan. Setelah membuat robot ini, hanya perlu menambahkan tiga sensor jarak sekarang. Jadi, jika s membuka robot, memiliki dua sensor jarak yang awalnya dirancang untuk empat sendi roda dan bentuk tubuh yang berupa persegi panjang ini dan menambahkan tiga sensor jarak. Untuk mengecek ke arah mana sensor mengarah, ke tampilan opsi render dan dapat mengklik sensor jarak. Jadi sekarang ke arah mana sensor mengarah. Sensor ini, kubus ini dibuat dengan translasi 0.03, 0.02, dan 1 ke arah kiri. Begitu juga dengan sensor tengah, dan kita melakukan hal yang sama untuk sensor kiri. Sekarang, sampai saat ini, memiliki sensor mempublikasikan data ke kanan, tengah, dan kiri melalui panggilan balik ini. Jadi, jika kita melihat robot, memiliki roda pertama, roda kedua, roda ketiga, dan roda keempat dalam kombinasi ini. Pertama-tama, Selanjutnya, untuk perintah kecepatan. Sekarang, ketika fungsi ini dipanggil, itu akan datang ke sini. Jadi di sini, melakukan beberapa perhitungan pada kecepatan roda kiri dan kecepatan roda kanan, dan kami memublikasikan data tersebut ke roda kami. Jadi, ini adalah perhitungan yang sangat mudah yang akan berguna jika tahu penggerak diferensial. Jadi, dalam kecepatan kiri, mengambil kecepatan linier x , yaitu kecepatan maju, dikurangi oleh angular z , yaitu rotasi, dikalikan dengan celah roda. Detail ini akan berubah jika memiliki robot yang berbeda