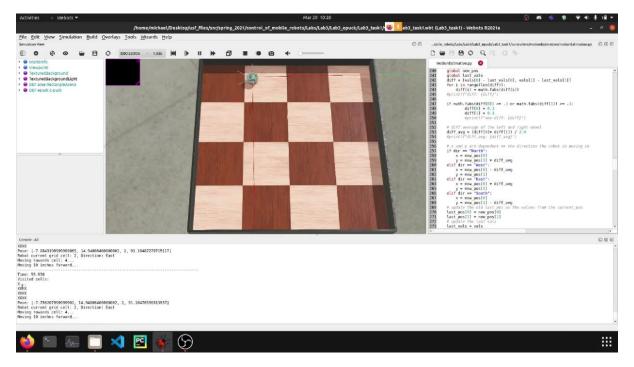
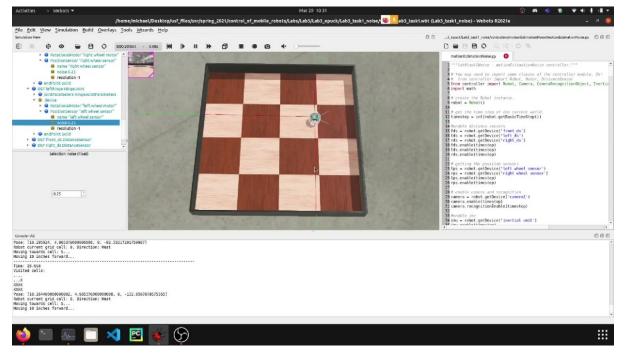
Nama: Ichlasul Al Gifari

NIM: 1103204236

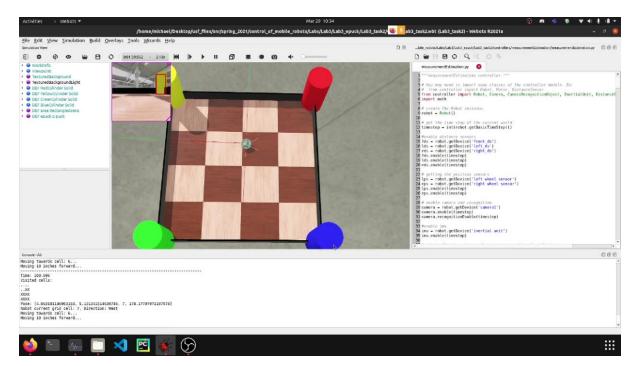
Tugas Lecture 8 Robotik



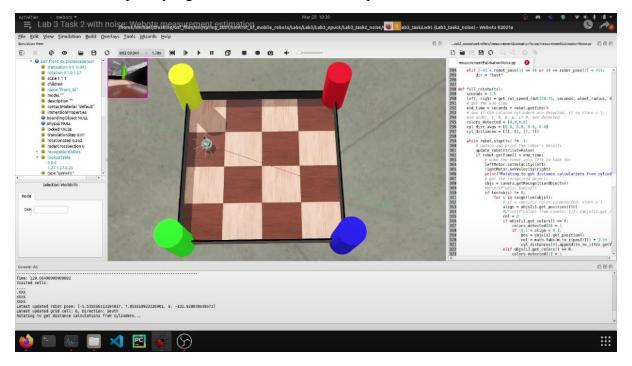
Video 8 menjelaskan bahwa robot bisa digerakkan dengan cara memasukkan perintah codingan pada webots untuk menggerakkan robot mengelilingi map.



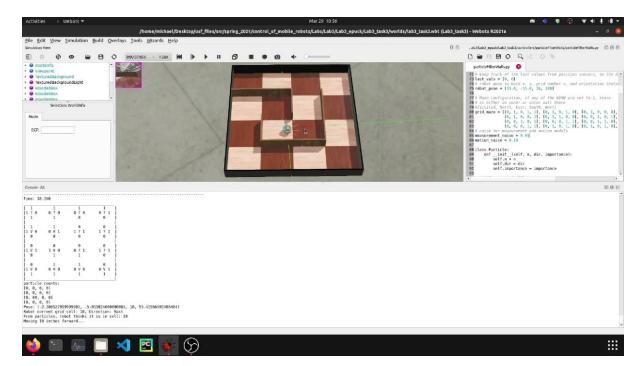
Video 9 menjelaskan hal sama dengan video 8 bedanya pada video 9 ini dijelaskan bahwa robot webots bisa diperintahkan untuk melewati rute yang tidak teratur pada map.



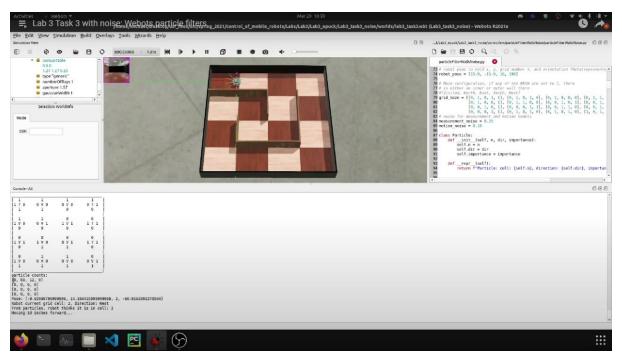
Pada video 10 robot simulasi ditambahkan sensor kamera jadinya saat bergerak kita sebagai user bisa melihat jalan yang dilewati robot dari arah depan.



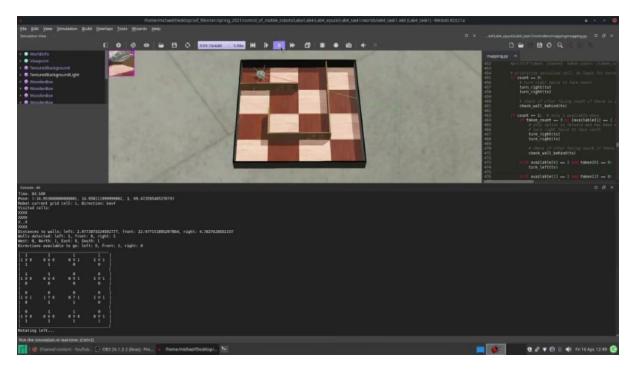
Video 11 masih sama dengan video 10 bedanya sensor kamera lebih kecil dan lebih sempit jarak pandangnya namun bisa melihat lebih jelas dan tajam.



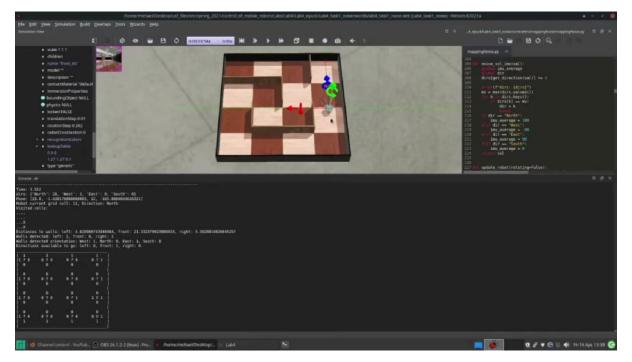
Pada video 12 kali ini map akan diberi halangan wall jadi robot diminta untuk bergerak melewati halangan wall tersebut dengan bantuan sensor kamera.



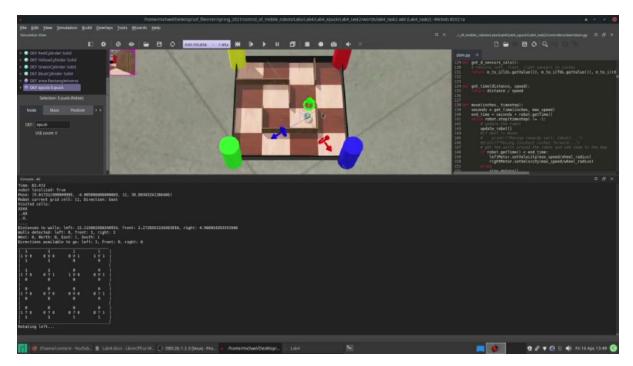
video 13 kali ini robot webots hanya ditambahkan filter untuk memperjelas jalur yang harus robot lewati.



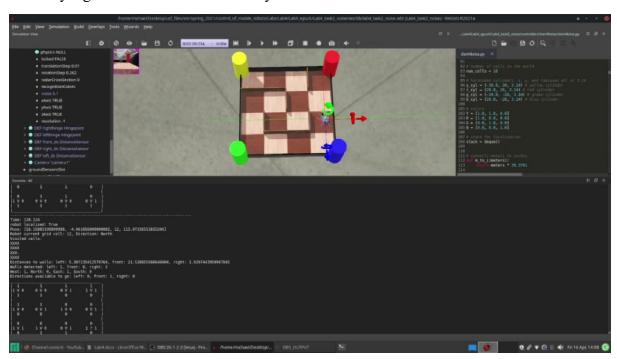
Video 14 menejelaskan tentang wall mapping pada rintangan robot. Wall mapping atau pemetaan dinding merujuk pada proses atau teknik memetakan permukaan dinding dengan menggunakan proyektor atau teknologi lainnya untuk menampilkan gambar, informasi, atau desain pada dinding.

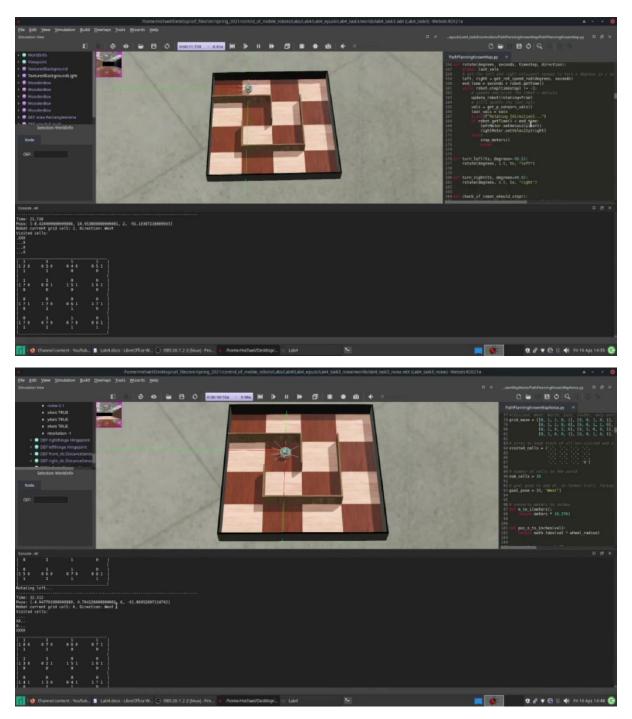


Video 15 menjalankan map yang sudah dilakukan wall mapping sebelumnya. Dengan itu membuktikan bahwa robot bisa melewati jalur yang diminta.



 $Video\ 16\ melakukan\ webots\ slam\ atau\ simulasi\ webots\ menggunakan\ wall\ mapping\ dan\ sensor\ kamera\ yang\ sudah\ dilakukan\ sebelumnya.$





Video 17,18, dan 19 menjelaskan tentang gabungan semua proses yang sebelumnya sudah dijalankan.