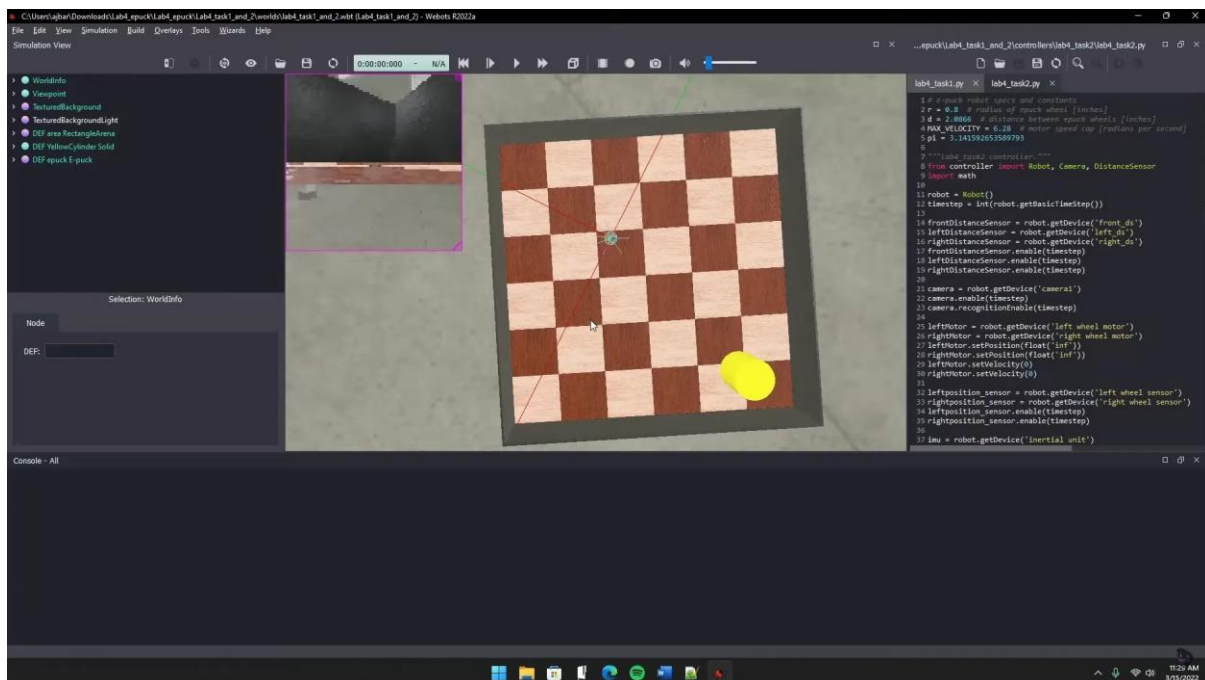
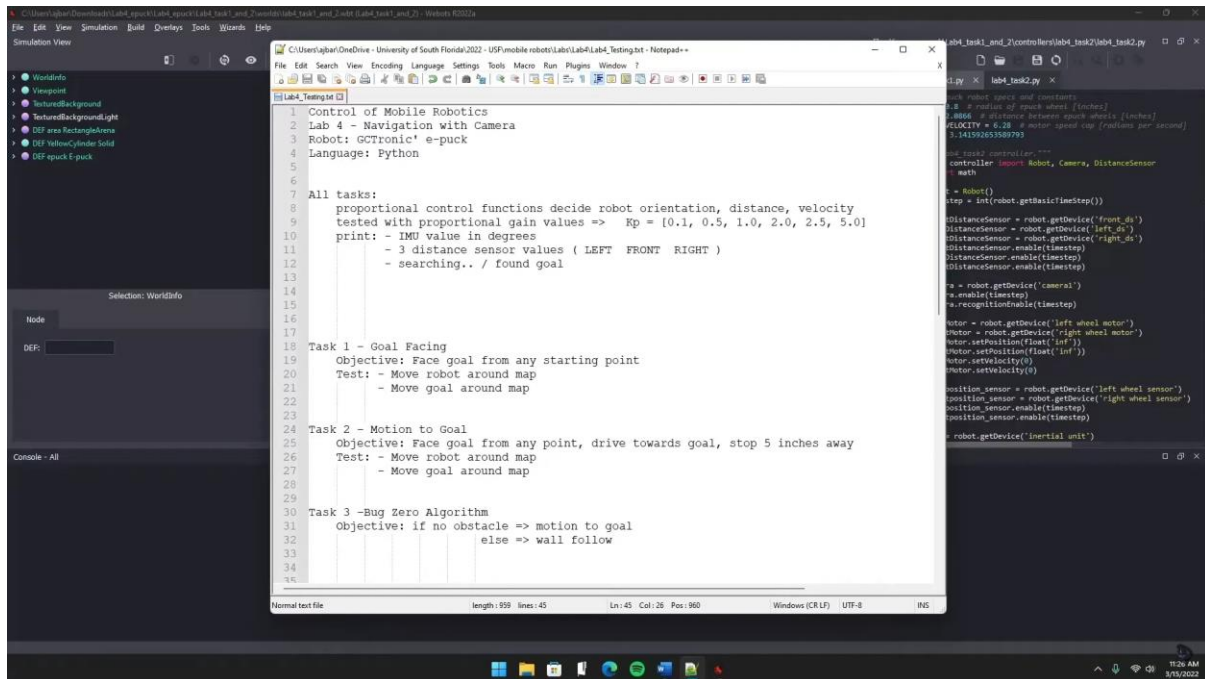


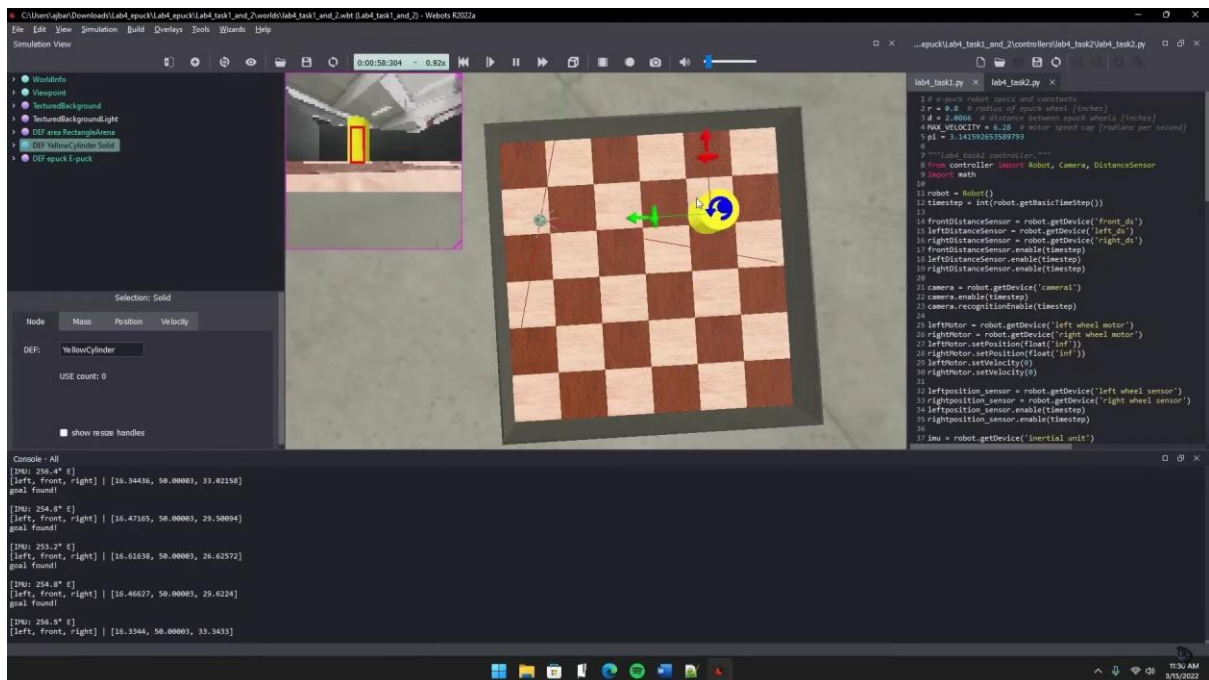
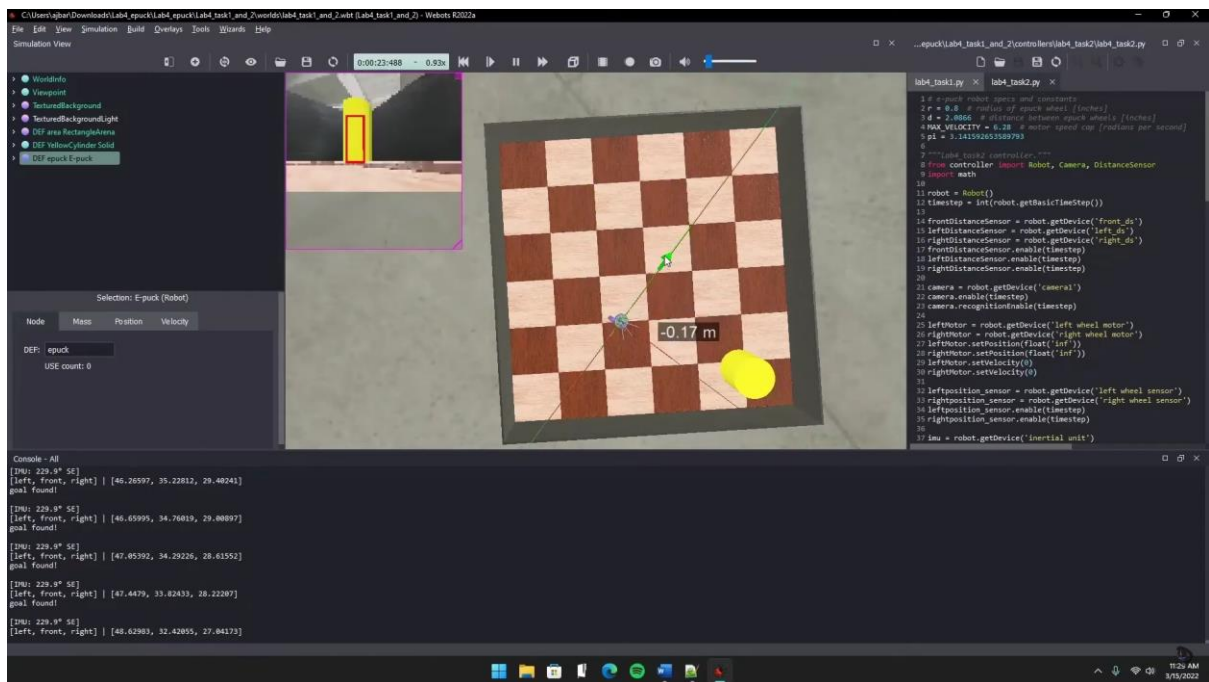
Nama : Ichlasul Al Gifari

NIM : 1103204236

Tugas Lecture 6 Robotik

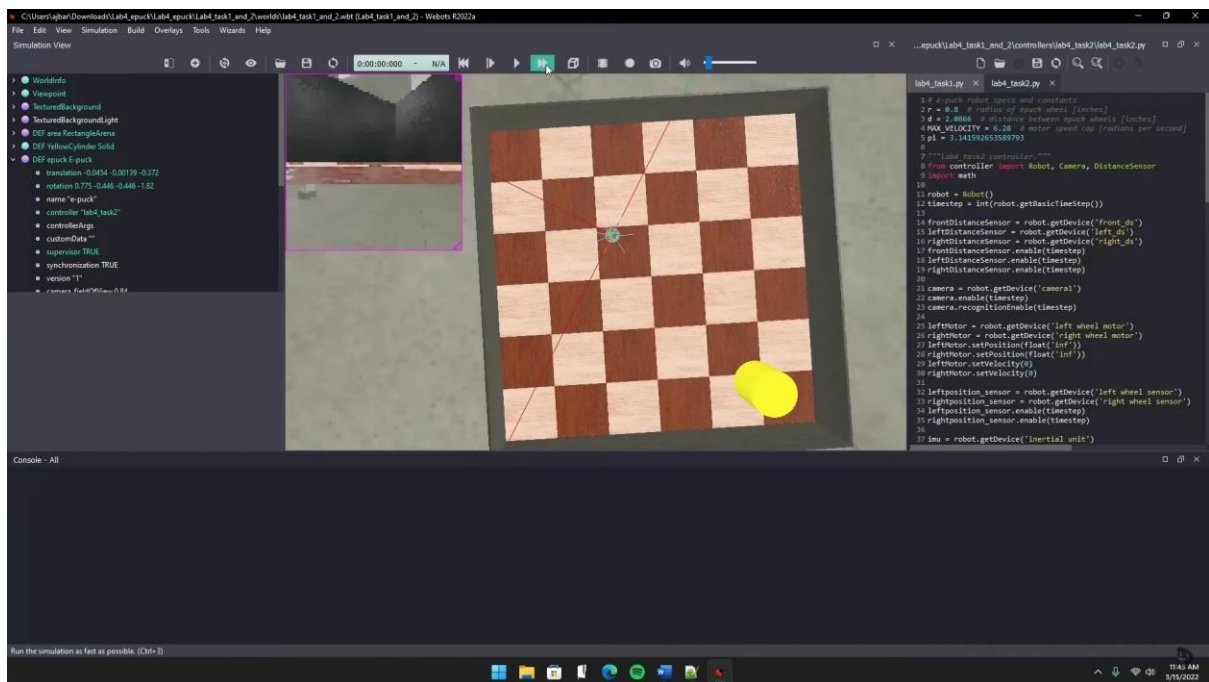
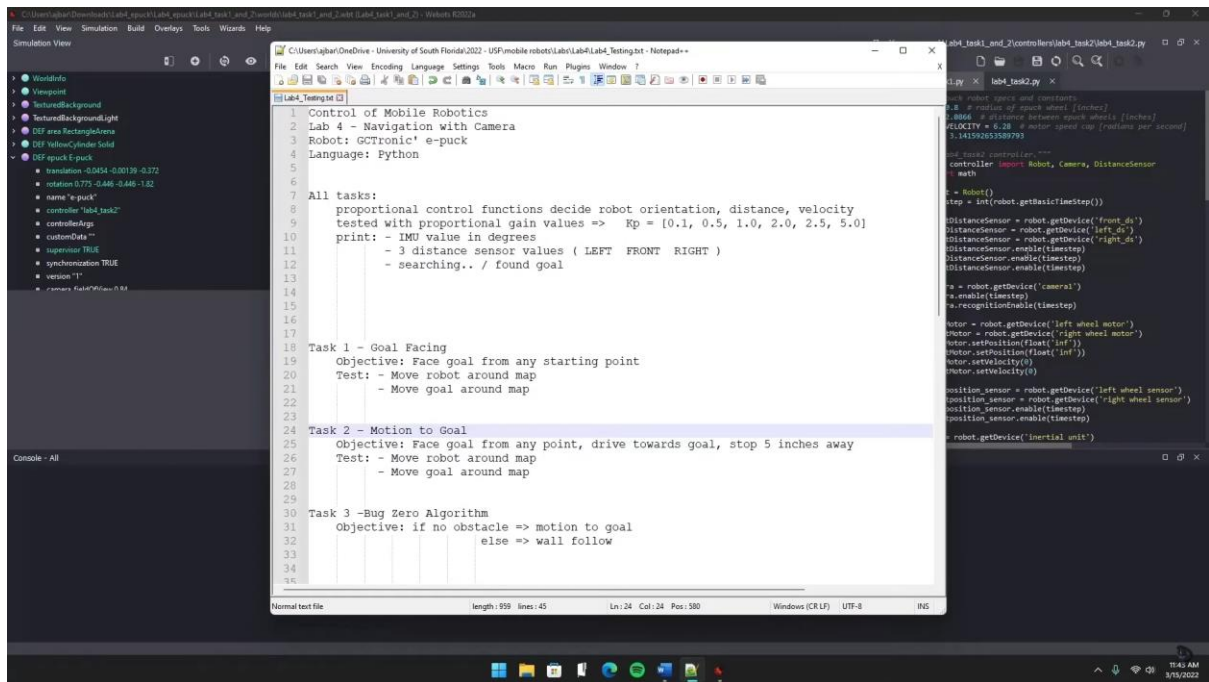
Pertama, Task 1 Goal Facing kita diminta untuk menemukan titik point yang dihasilkan dari berbagai arah dengan cara menjalankan robot memutar map atau peta dan menggerakkan titik hasil memutar map.

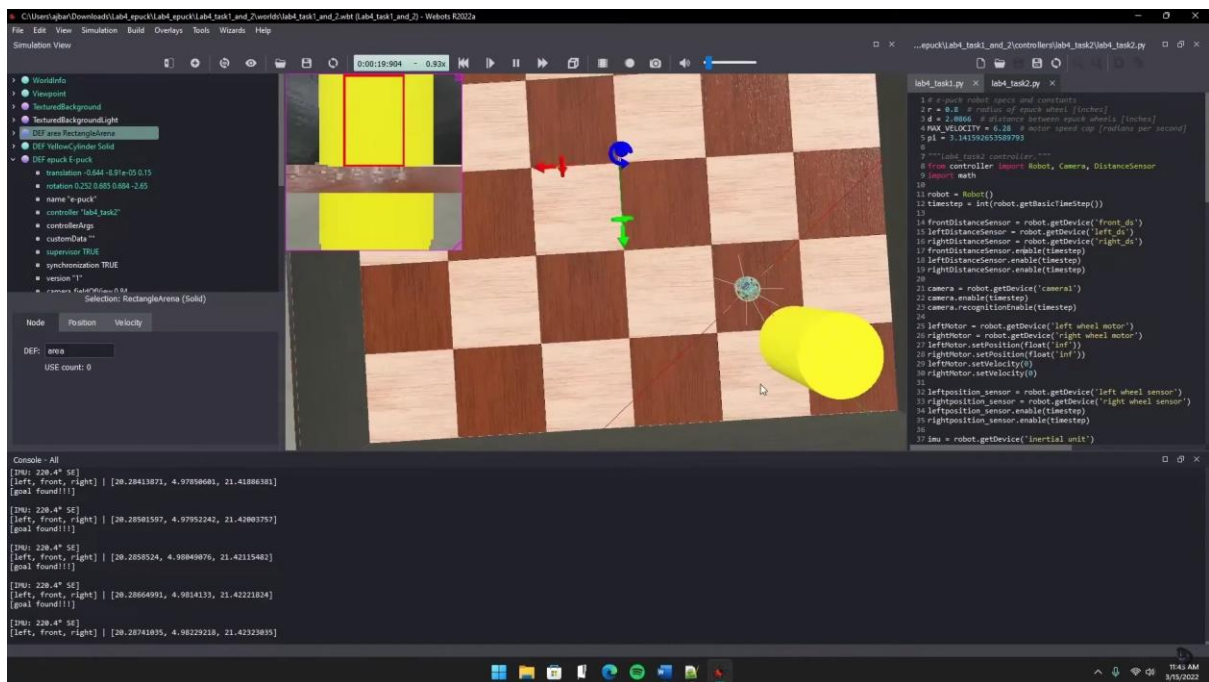
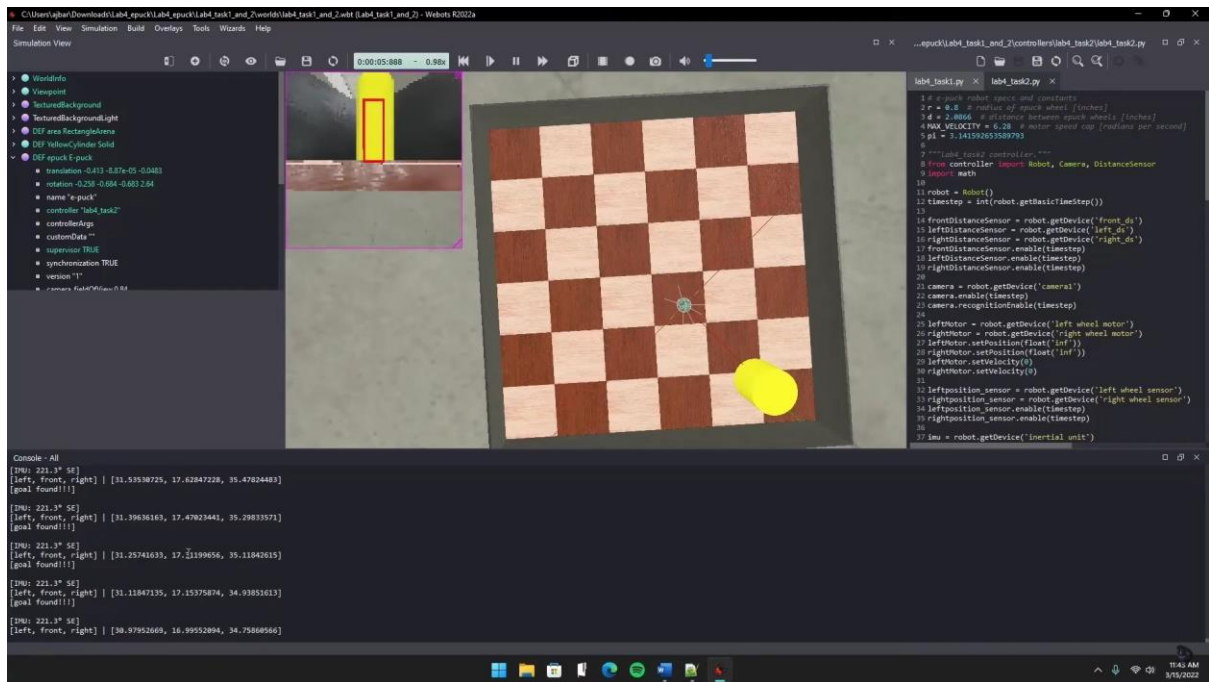


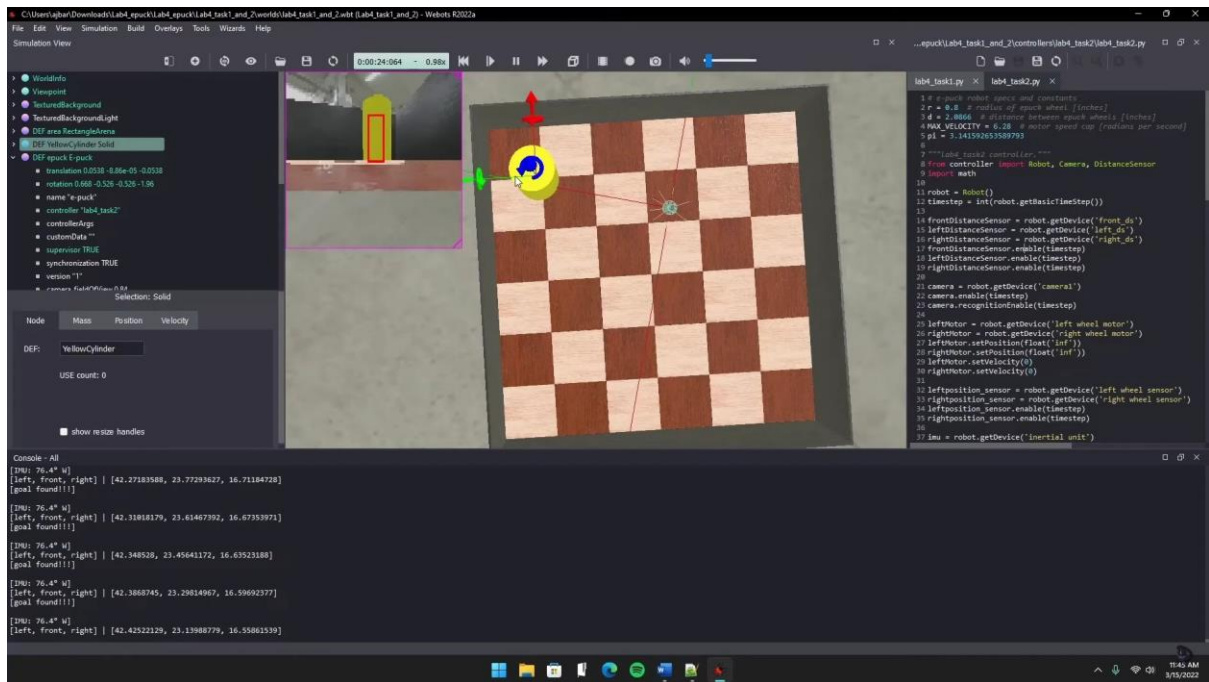


Pada intinya, pada task 1 ini kita dapat menggerakkan robot dan titik bebas mengililingi map dengan memasukkan perintah pada visual code dengan benar.

Kedua, pada task 2 kita diminta untuk menentukan titik hasil. Caranya sama seperti tadi dengan menggerakkan robot dan titik hasil untuk menghasilkan titik dari sisi manapun dalam peta, bergerak menuju titik hasil, dan berhenti di setiap jarak 5 inci.







Ketiga, pada task ketiga ini kita diminta untuk memperbaiki bug nol pada algoritma yang tersedia pada robot dan titik hasil.

