

Nama : Andi Aswan

Nim : 1103204095

TUGAS ROBOTIC LECTURE 11

1. Sensor dalam Robotik:
 - Penjelasan pentingnya sensor untuk mendapatkan informasi lingkungan bagi robot.
 - Sensor digunakan dalam motion planning dan trajectory.
2. Simulator vs Robot Fisik:
 - Rekomendasi menggunakan simulator seperti Carla, Unity, dan Nvidia Omniverse.
 - Simulator memungkinkan pembelajaran tanpa perlu robot fisik yang mahal.
3. Mobile Robot dan Sensor:
 - Pembahasan tentang mobile robot dan fokus pada sensor.
 - Tujuan: memahami karakteristik kinerja sensor.
4. Jenis Sensor dan Teknologi Terkini:
 - Contoh sensor seperti encoder, gyroscope, accelerometer, dan teknologi kamera baru.
 - Pengenalan teknologi kamera yang meniru cara kerja otak.
5. Sensor Aktif Range:
 - Pengukuran jarak menggunakan gelombang suara atau elektromagnetik.
 - Contoh teknologi lidar dan Xbox 365.
6. Geometrik Aktif Range Sensor:
 - Penggunaan properti geometrik untuk membaca jarak.
 - Contoh pengukuran jarak dengan pola cahaya dan tekstur.
7. Teknologi Teenlance:
 - Penggunaan teenlance model dalam sensor kamera untuk merekonstruksi gambar.