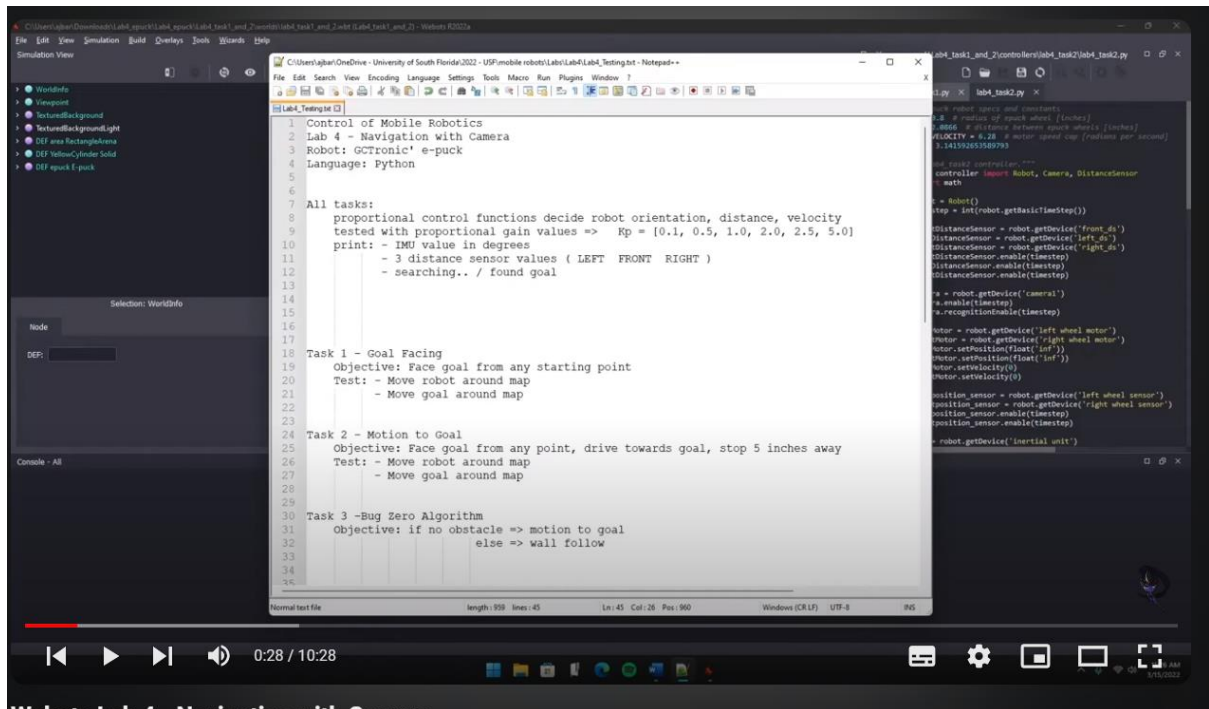


Nama : Andi Aswan

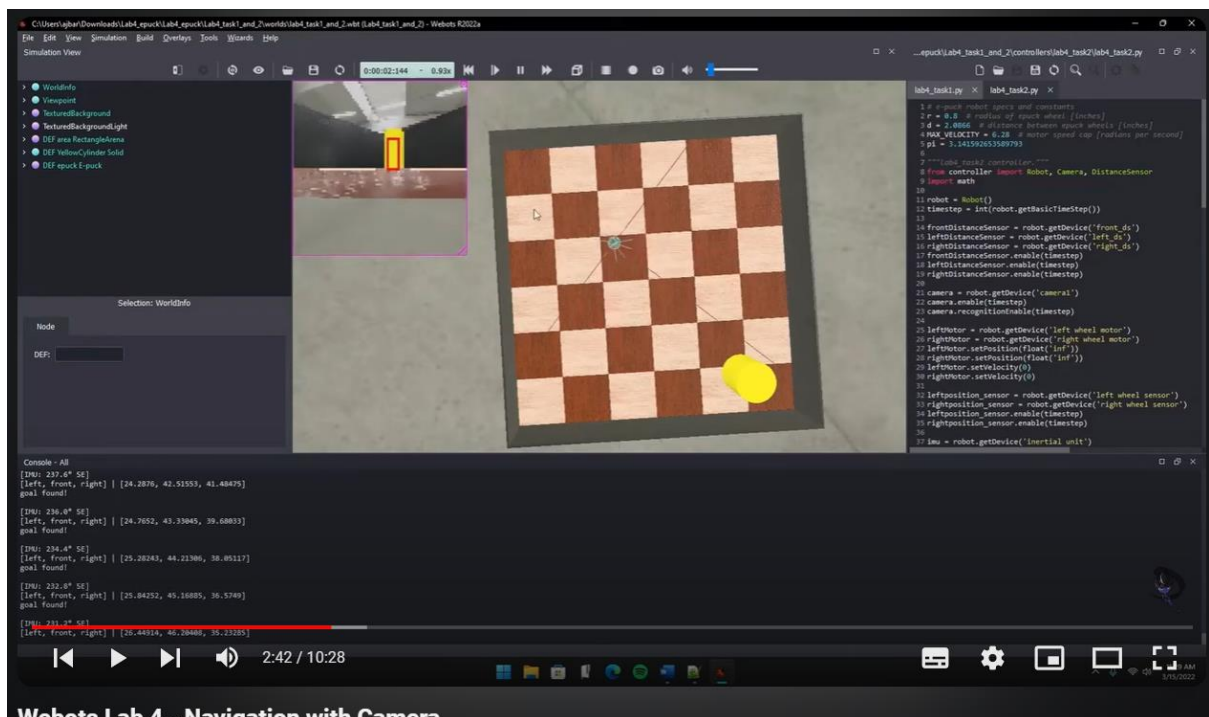
Nim : 1103204095

TUGAS ROBOTIC VIDEO 4 LECTURE 6

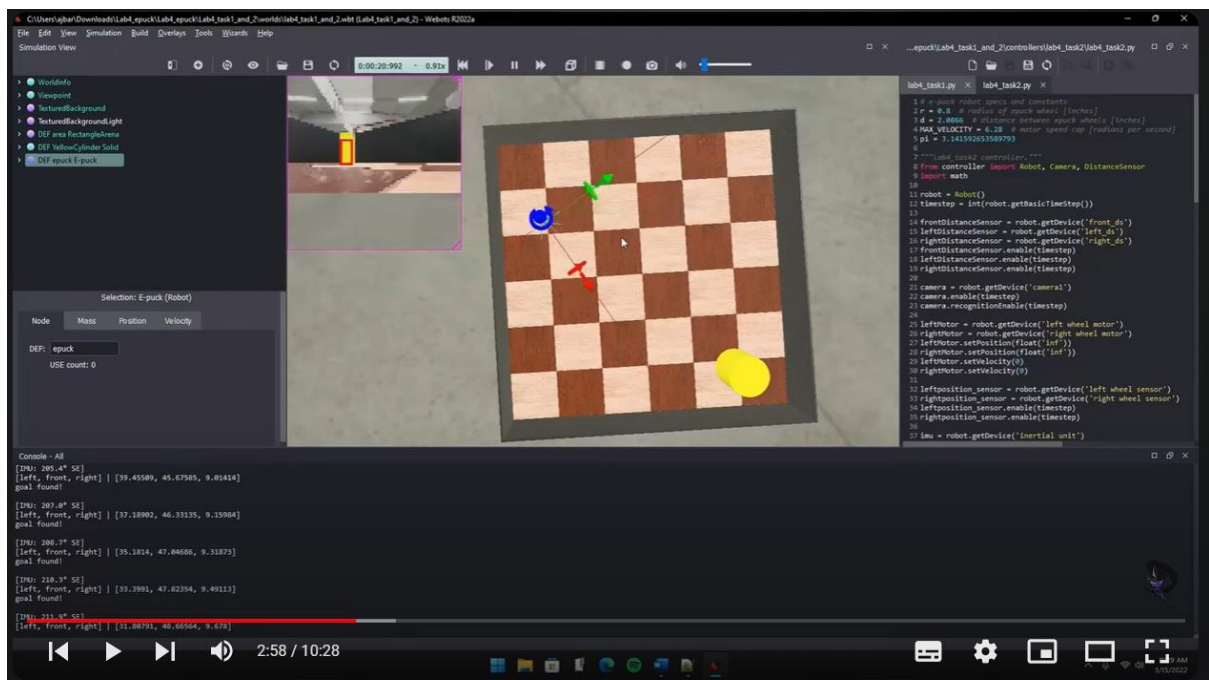
Langkah Pertama seperti pada Task 1 Goal Facing kita diminta untuk menemukan titik point yang dihasilkan dari berbagai arah dengan cara menjalankan robot memutar map atau peta dan menggerakkan titik hasil memutar map.



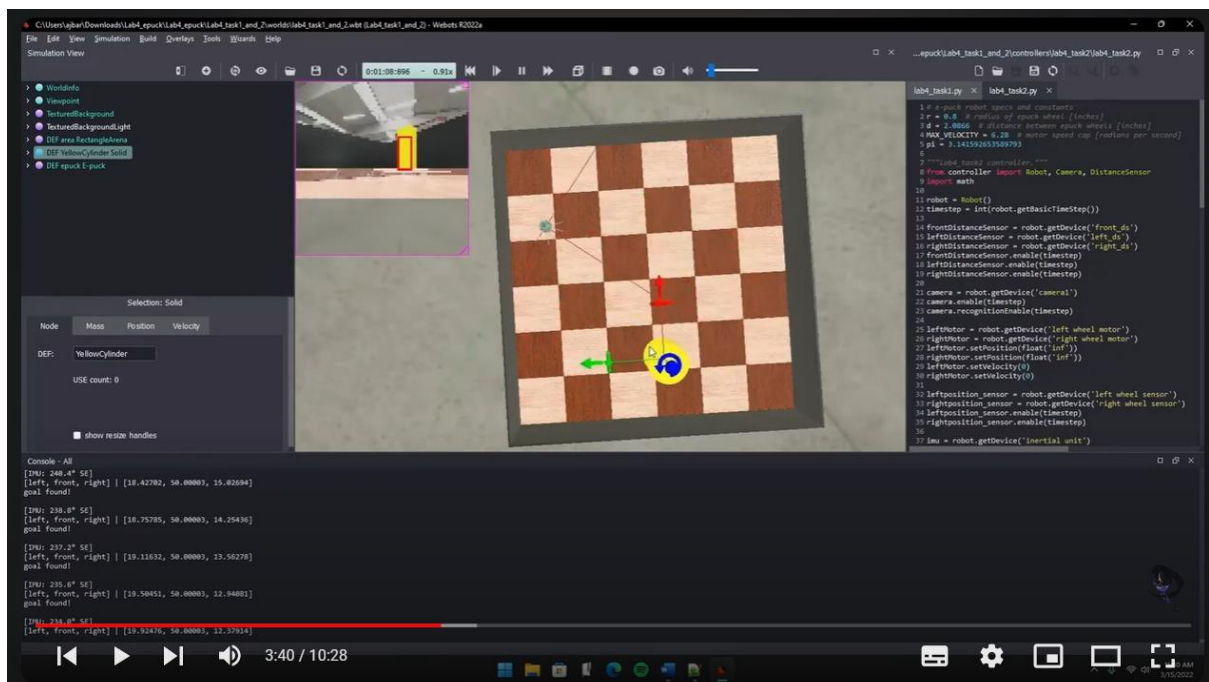
Webots Lab 4 - Navigation with Camera



Webots Lab 4 - Navigation with Camera

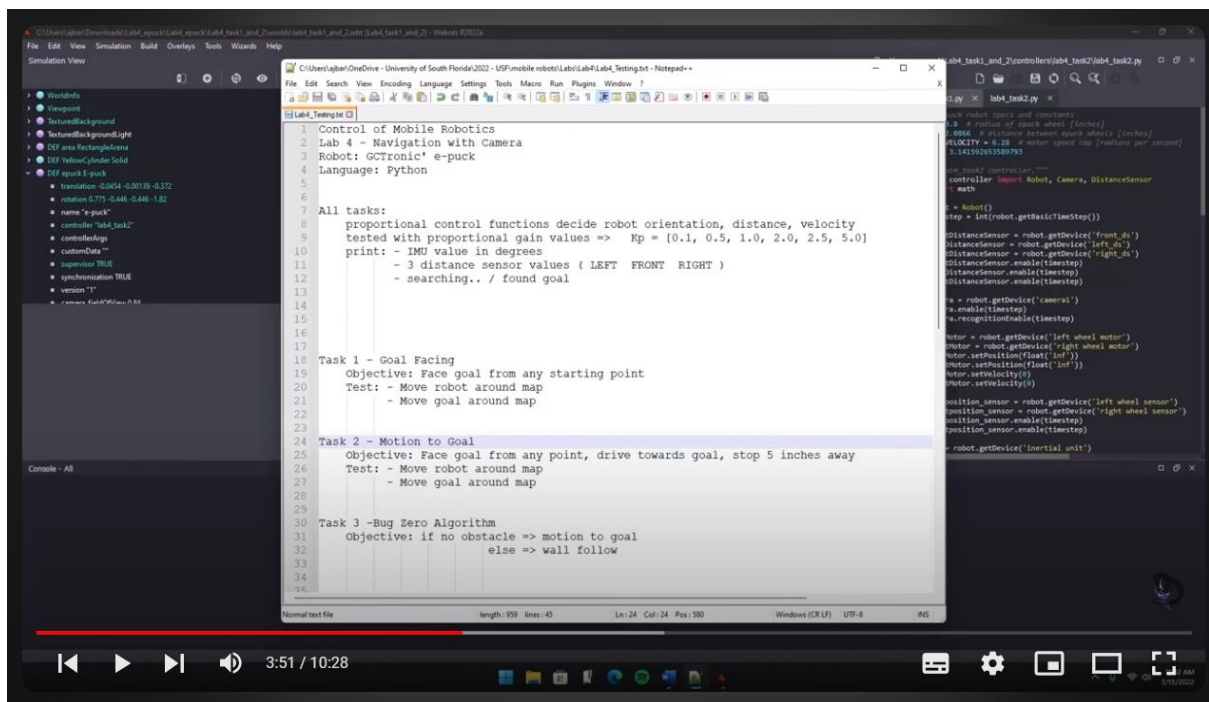


Webots Lab 4 - Navigation with Camera

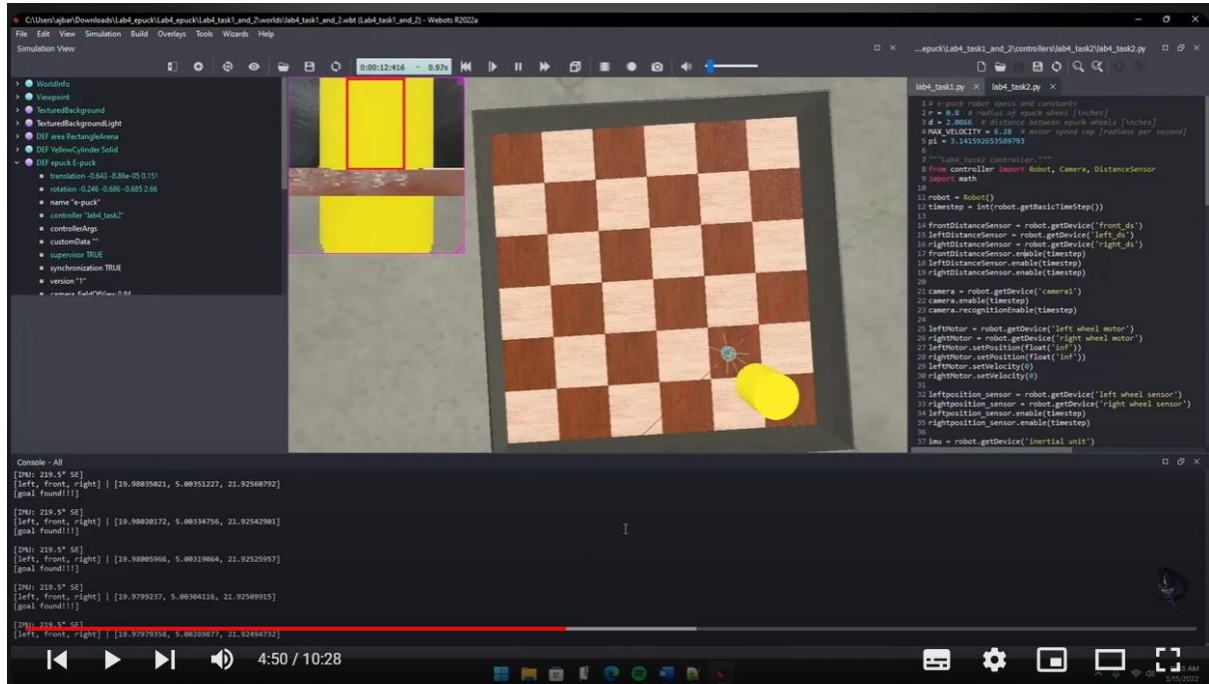


Webots Lab 4 - Navigation with Camera

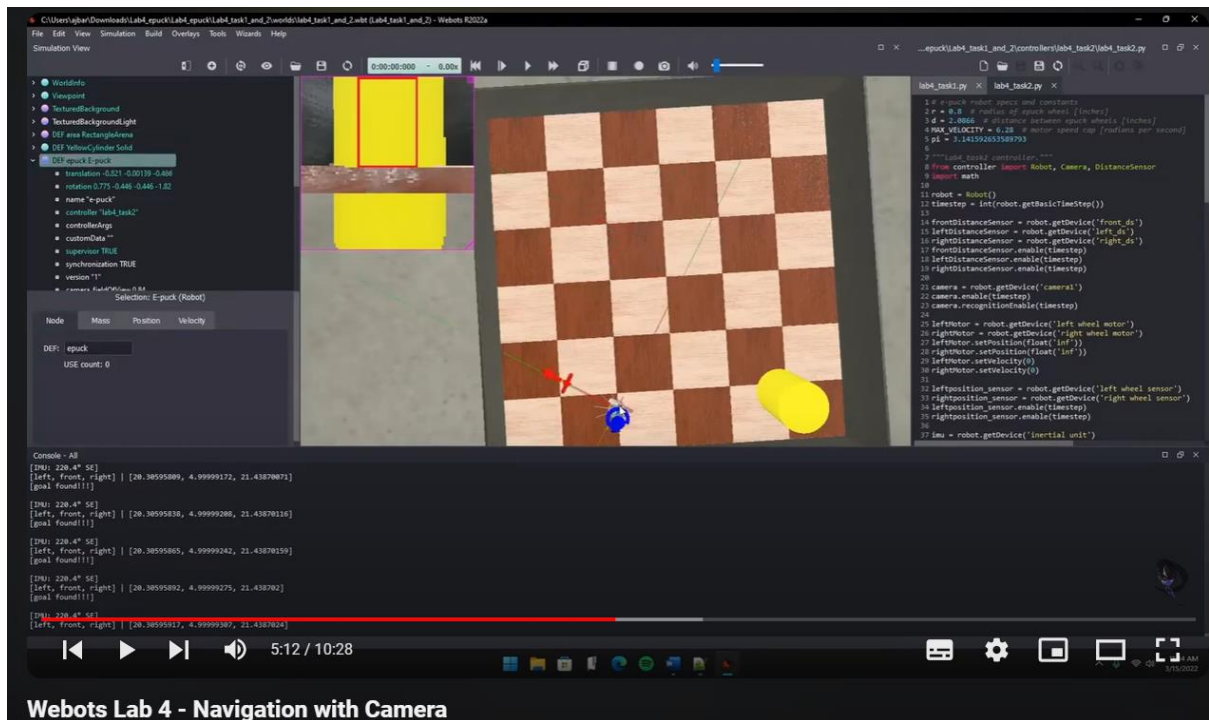
pada task 1 ini dapat menggerakkan robot dan titik bebas mengililingi map dengan memasukkan perintah pada visual code dengan benar. pada task 2 diminta untuk menentukan titik hasil. Caranya sama dengan menggerakkan robot dan titik hasil untuk menghasilkan titik dari sisi manapun dalam peta yang bergerak menuju titik hasil, dan berhenti di setiap jarak 5 inci.



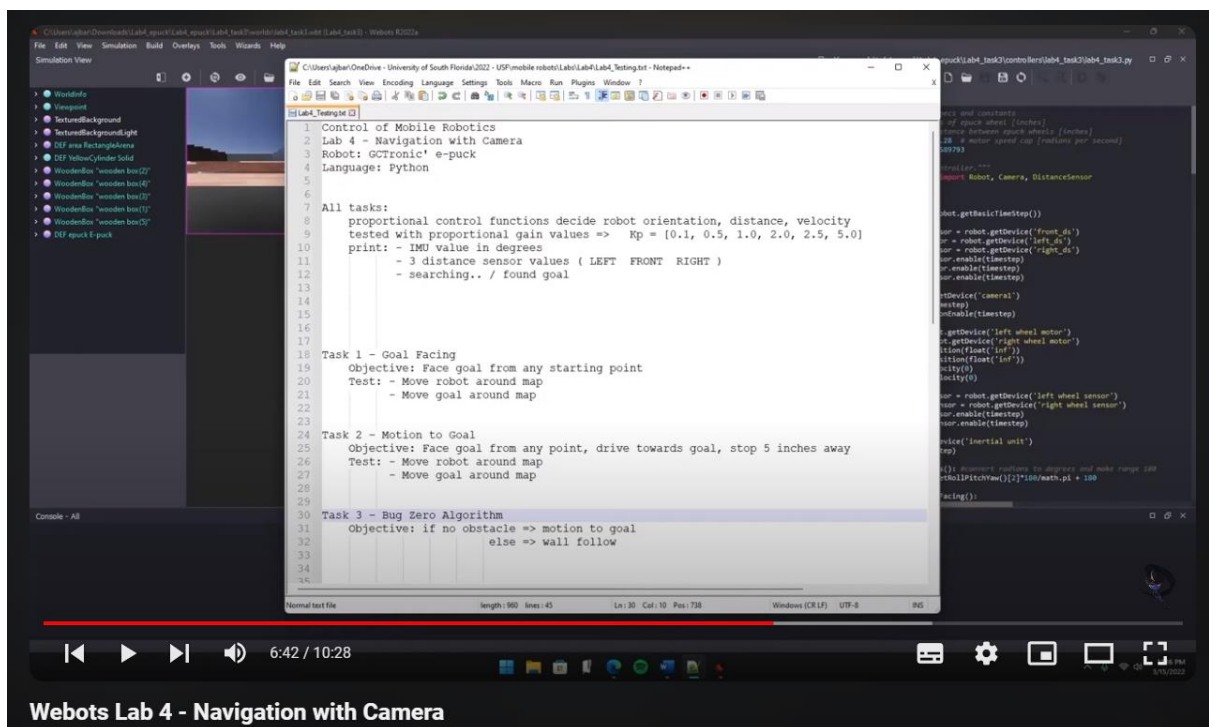
Webots Lab 4 - Navigation with Camera



Webots Lab 4 - Navigation with Camera



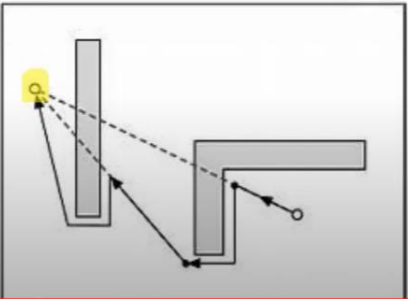
pada task ketiga ini diminta untuk memperbaiki bug nol pada algoritma yang tersedia pada robot tersebut dan titik hasilnya



BUG 0 ALGORITHM


1. drive straight to goal
2. if theres an obstacle, wall follow

(Do not combine left and right turns in the same run)

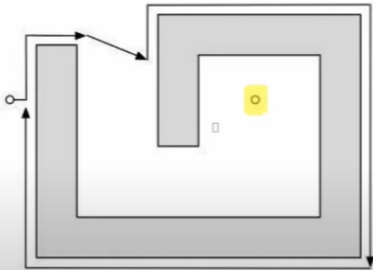


6:53 / 10:28

Webots Lab 4 - Navigation with Camera



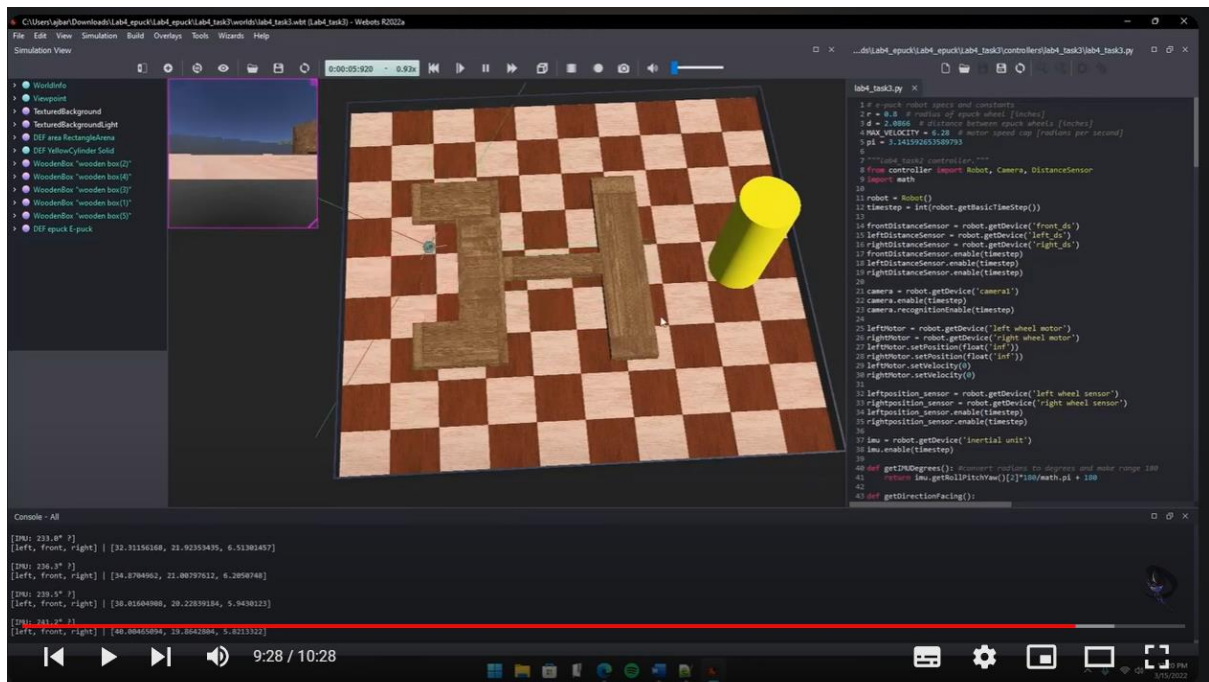
← SUCCESS



← FAILURE

8:00 / 10:28

Webots Lab 4 - Navigation with Camera



Webots Lab 4 - Navigation with Camera