

Tugas Robotika Week 3 analisis

Nama : Nur Ihsan Ibrahim Abdul Fattah

Kelas : TK45G09

NIM : 1103210191

Analisis : Ketiga simulasi menunjukkan variasi gerakan robot dengan pendekatan yang berbeda. Pada Simulasi 1, robot bergerak maju lurus dengan kecepatan maksimum di kedua roda, tanpa perubahan arah, karena kecepatannya sama. Simulasi 2 menghasilkan gerakan melingkar karena kecepatan roda kiri lebih lambat dibandingkan roda kanan, sehingga robot berbelok. Sementara itu, Simulasi 3 memanfaatkan sensor proximity untuk mendeteksi objek; robot bergerak maju hingga mendekati objek pada jarak tertentu, lalu berhenti untuk menghindari tabrakan. Secara keseluruhan, ketiga simulasi ini menunjukkan pengendalian dasar robot dari gerakan lurus, berbelok, hingga berhenti saat mendeteksi halangan.