

**LAPORAN ROBOMIND DASAR
PRAKTIKUM DASAR PEMROGRAMAN**



**Disusun oleh:
ALFANSYAH PUTRA RAJA DINATA (L0223002)**

**PROGRAM STUDI SAINS DATA
FAKULTAS TEKNOLOGI INFORMASI DAN SAINS DATA
UNIVERSITAS SEBELAS MARET
2023**

Latihan 1

Map: passBeacons

Penjelasan:

Robot maju ke arah timur dengan memakan *beacon* agar bisa berhenti ke titik putih.

Screenshot:



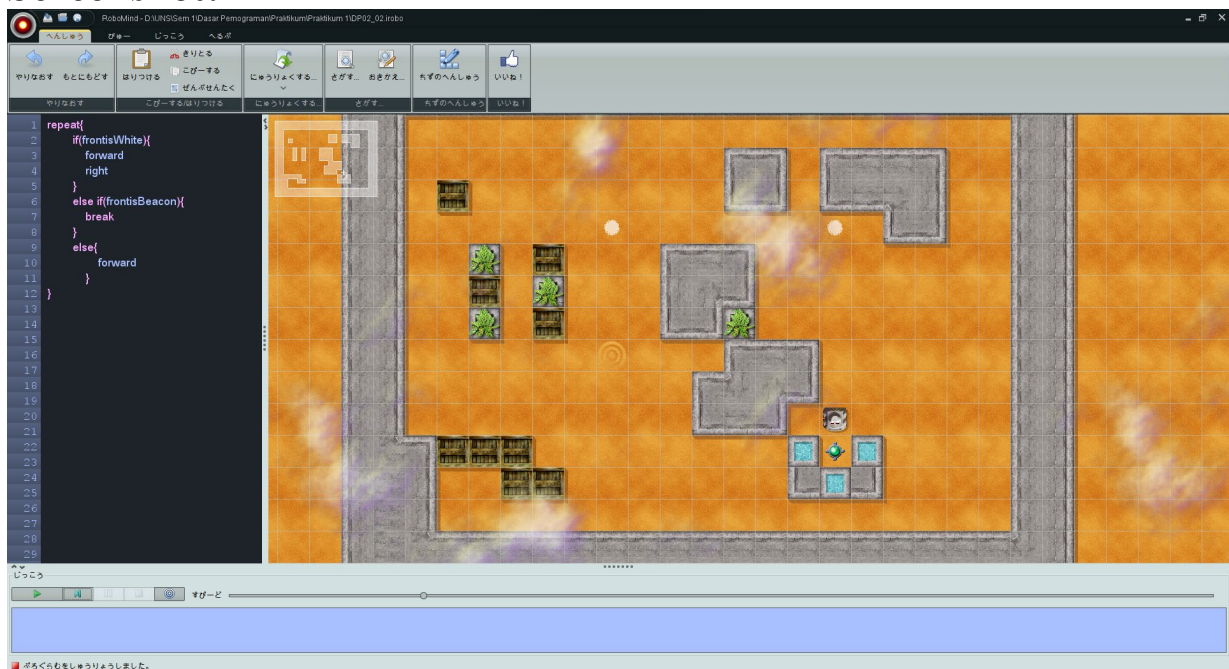
Latihan 2

Map: goRightAtWhite1

Penjelasan:

Robot maju kedepan hingga menemukan blok warna putih untuk indikator bahwa robot harus belok ke kanan dan melaju terus hingga berhenti tepat didepan *beacon*.

Screenshot:



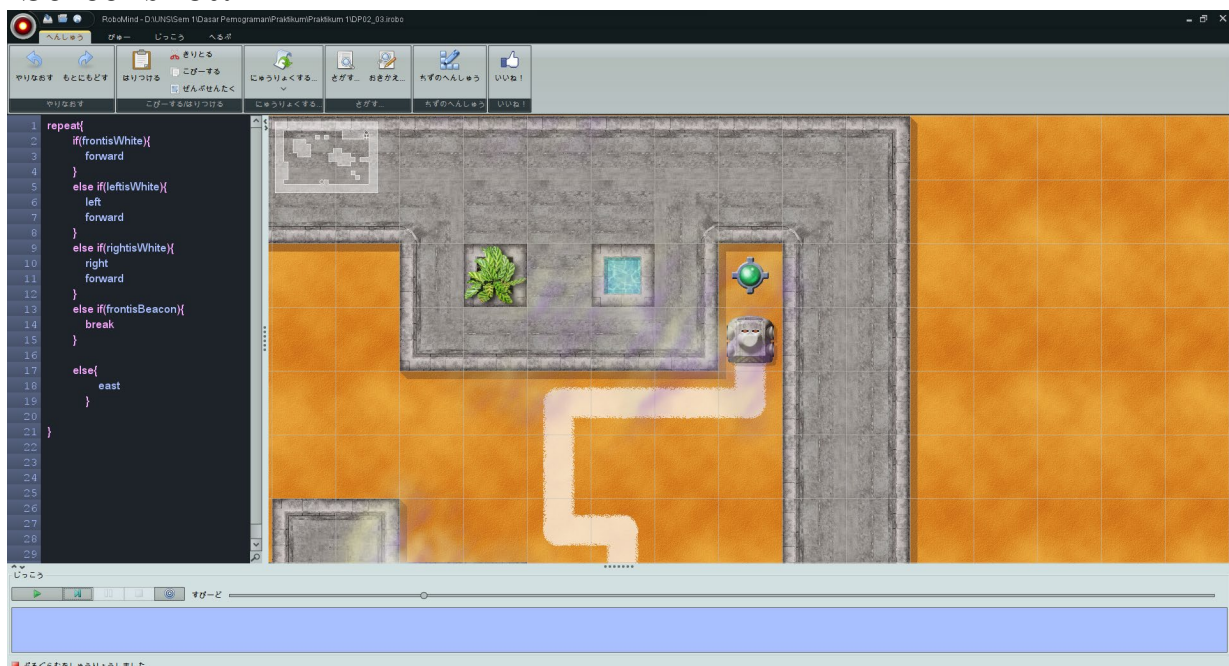
Latihan 3

Map: followLine

Penjelasan:

Robot akan berjalan secara *default* ke arah timur agar dapat menemukan garis putih yang diinginkan. Saat berjalan, dia akan mencari blok warna putih dengan cara *crosscheck* bagian sisi depan, kiri, dan kanan. Saat blok putih telah ditemukan, dia akan langsung mengikuti alur warna putih hingga sampai ke titik *beacon* dan program akan berhenti.

Screenshot:



Latihan 4

Map: copyLine1

Penjelasan:

Robot maju kedepan dengan melihat bagian kiri, jika samping kiri memiliki cat hitam dia akan memulai memberi cat warna putih saat melewatinya. Untuk mencegah terjadinya kelebihan cat yang di berikan, saya membatasi proses *repeat* selama 3 kali dan robot maju kedepan agar garis terlihat jelas bahwa garis yang dibuat sama panjangnya.

Screenshot:



Latihan 5

Map: goRightAtWhite1

Penjelasan:

Robot maju kedepan hingga menemukan blok warna putih untuk indikator bahwa robot harus belok ke kanan dan melaju terus hingga berhenti tepat didepan *beacon* dan mengambil *beacon* tersebut. Setelah mengambil, robot akan berputar arah menuju titik awal dan melebihinya hingga bertemu dengan tembok. Saat tembok terdeteksi, robot akan mundur satu langkah untuk menempatkan *beacon* tepat di depan tembok.

Screenshot:

