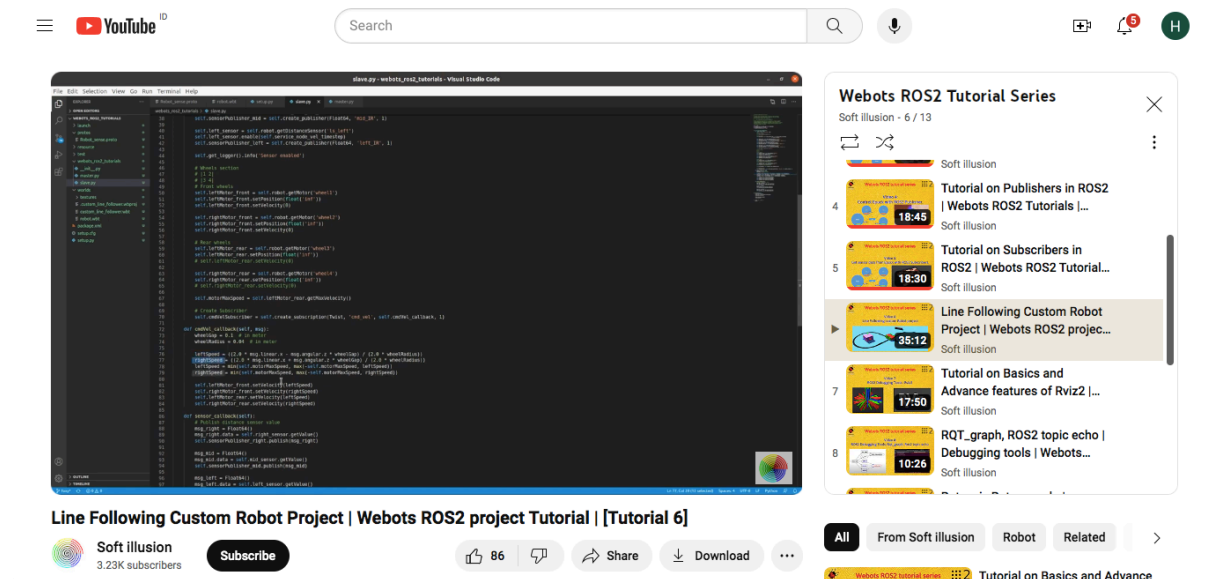


Nama : Hurin Salimah

NIM : 1103200021

Video 6



The screenshot shows a YouTube video player interface. The video title is "Line Following Custom Robot Project | Webots ROS2 project Tutorial | [Tutorial 6]". The channel is "Soft illusion" with 3.23K subscribers. The video has 86 likes and 1 comment. The video player shows a code editor with Python code for a ROS2 node. The code includes comments in Indonesian and Python code for setting up a ROS2 node, subscribing to a topic, and publishing data. The video player also shows a sidebar with a list of other videos in the "Webots ROS2 Tutorial Series".

Pada proyek implementasi, terdapat sebuah robot yang mengikuti garis menggunakan tiga sensor untuk mendeteksi perbedaan warna, memastikan robot mengikuti garis yang ditentukan. Di infrastrukturnya, terdapat node master yang melakukan langkah-langkah pemrosesan utama dan node slave yang merupakan jembatan antara vBots dan node master. Mereka menunjukkan bagaimana menambahkan sensor jarak ke robot, serta menjelaskan logika dasar di balik node master dan slave. Dalam pembahasan node slave, mereka menginisialisasi sensor, membuat penerbit untuk data sensor, serta menentukan kecepatan roda berdasarkan data sensor yang didapat.

Pada node master, mereka menggunakan logika pembacaan sensor untuk mengatur perintah ke robot agar mengikuti garis. Koreksi sudut dan logika berhenti ketika garis tidak terdeteksi juga dijelaskan dengan baik. Ada juga penjelasan tentang file peluncuran, konfigurasi, serta bagaimana mengatur paket dan file yang diperlukan untuk menjalankan proyek ini. Semua informasi ini dapat ditemukan dalam struktur file, kode Python, dan file konfigurasi yang disediakan.