

Nama : Hurin Salimah

NIM : 1103200021

Sensor-sensor dalam robotik dapat berupa kamera, Xbox 360, pelodine, dan lain-lain. Fokusnya pada kemampuan robot untuk memperoleh informasi dari lingkungannya, biasanya melalui sensor. Contoh sensor yang dibahas mencakup sensor pro preseptive, eksteroseptif, pasif, dan aktif. Ada penjelasan tentang klasifikasi sensor berdasarkan sifat dan fungsi masing-masing jenis sensor serta performance yang bisa diatur.

Sensor encoder, heading sensor, akselerometer, dan kamera adalah contoh jenis-jenis sensor yang dibahas secara lebih detail. Penjelasan mencakup teknis dari cara kerja sensor-sensor tersebut dalam konteks robotika. Disampaikan juga bahwa ada simulator yang bisa digunakan untuk belajar robotika tanpa harus mengeluarkan biaya besar untuk robot fisiknya. Beberapa simulator seperti Carla, Unity, Nvidia Drive, dan Omniverse disebutkan sebagai opsi yang dapat diinstall untuk belajar.