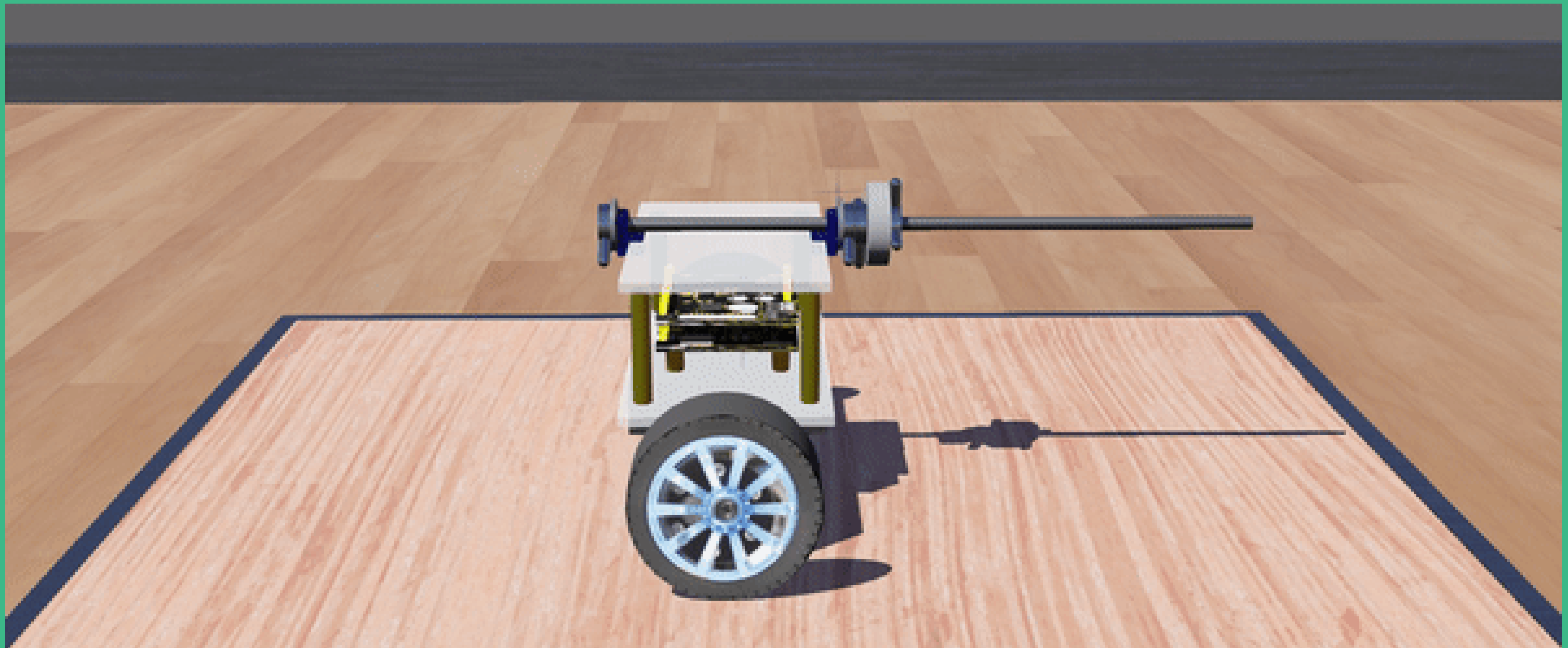


01

webots-szte-robocup- 2022



Nama : **Gregorius Belva Ivander**

Kelas : **TK-43-GAB**

NIM : **1103190007**

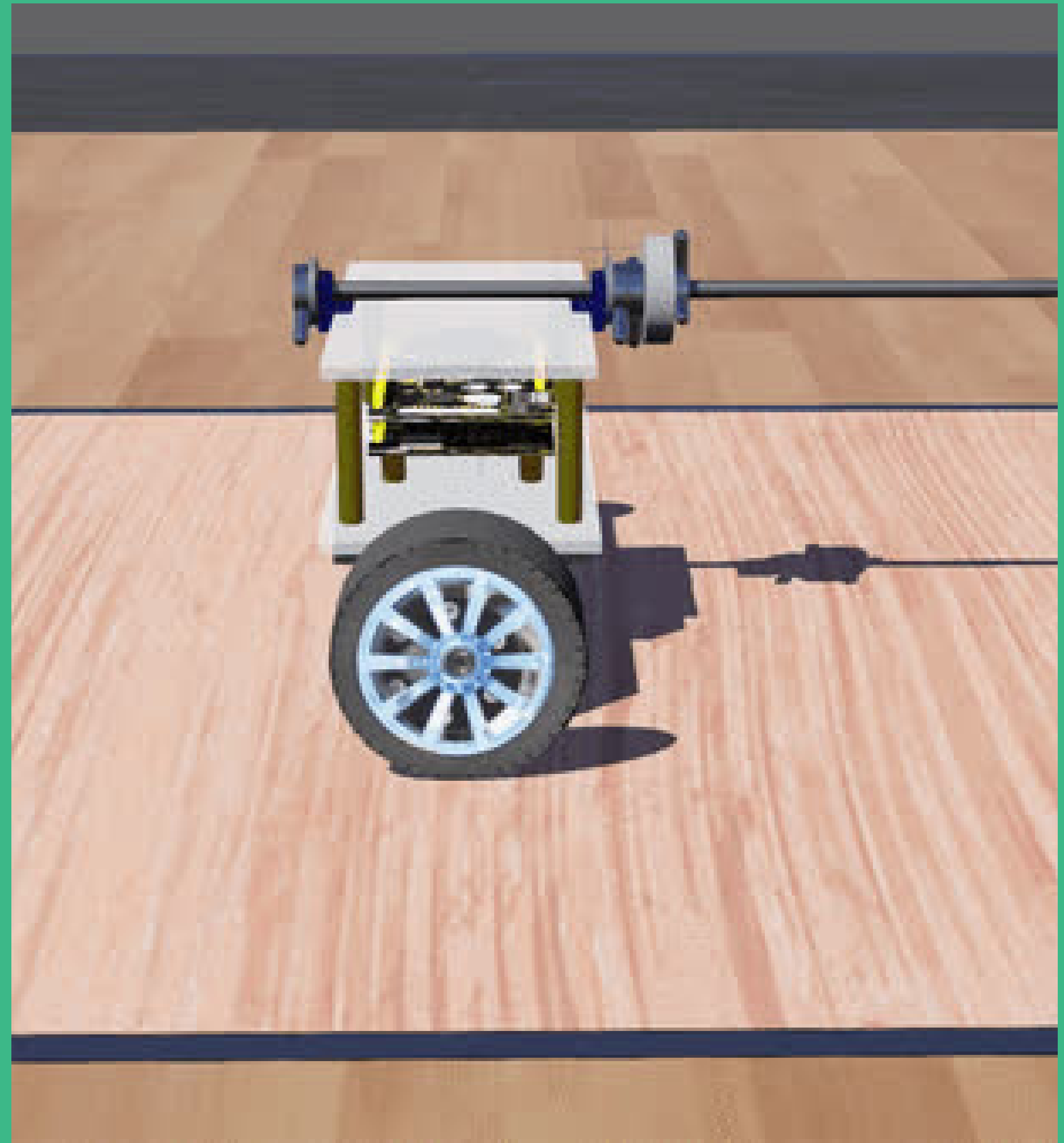


Source :

<https://github.com/laszlo-schaffer/webots-szte-robocup-2022.git>

Permasalahan

Robot ini dibuat untuk mengikuti lomba SZTE Robocup 2022. Robot ini memiliki tujuan untuk menyeimbangkan dirinya sendiri.



Alat, Bahan, dan Metode

Alat dan Bahan



Keyestudio Arduino

Arduino yang dikeluarkan oleh Keyes.

ks0193_mpu6050

Modul ini digunakan untuk mendeteksi keseimbangan robot

keyestudio wheel

Roda yang digunakan untuk robot

Alat, Bahan, dan Metode

Metode



ks0193_base

isi dan tujuan dari folder ini adalah program kontroler dasar untuk inisialisasi dan error correction robot

ks0193_manouver

isi dan tujuan dari folder ini adalah program kontroler untuk mengatur gerakan dari robot

Alat, Bahan, dan Metode

Metode



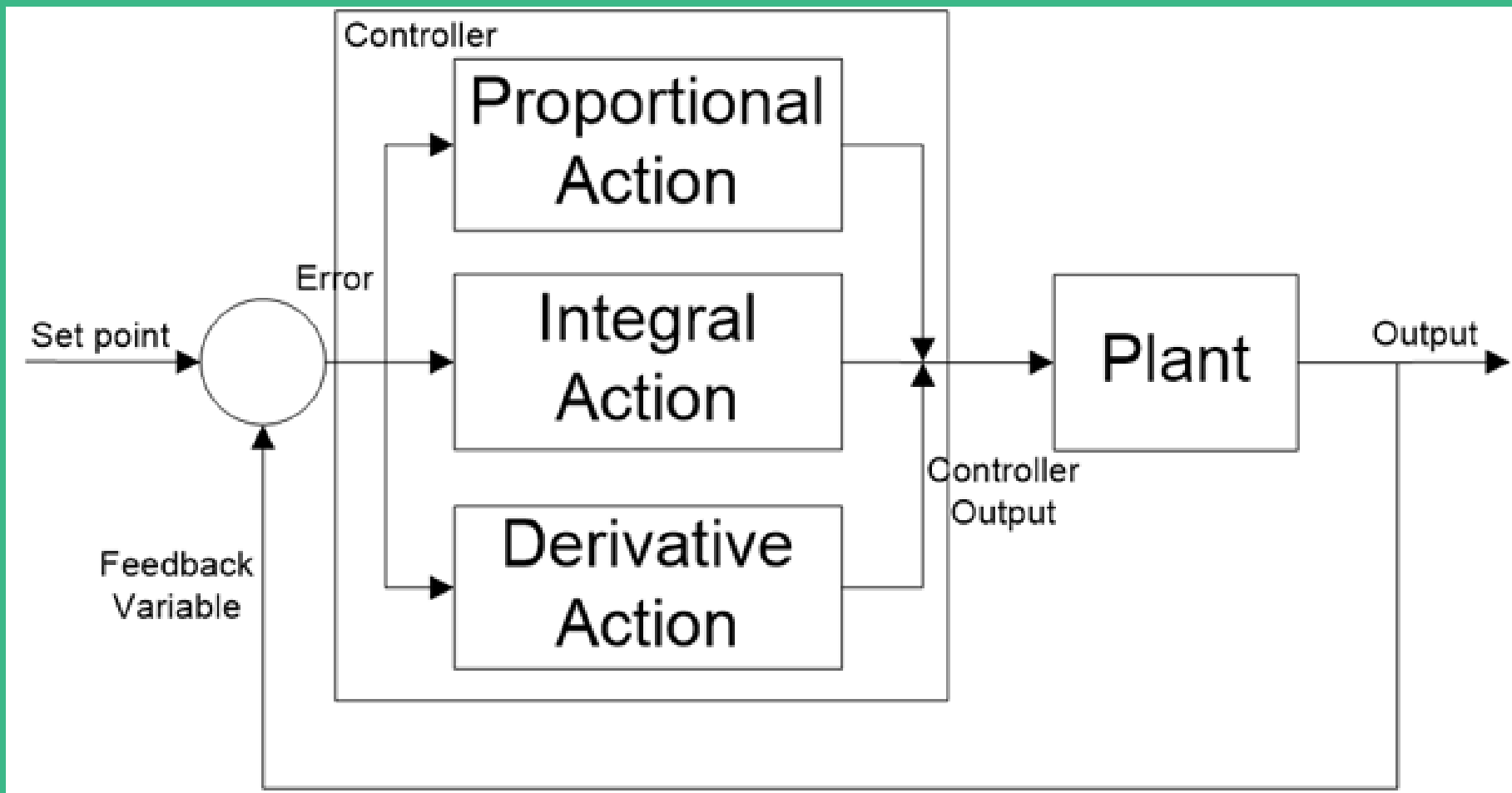
ks0193_weight

isi dan tujuan dari folder ini adalah program kontroler untuk membaca berat dan posisi berat serta derajat robot

weight_control

isi dan tujuan dari folder ini adalah program kontroler untuk mengatur bagaimana robot bisa mengatur derajat robot agar seimbang

Cara Kerja



Robot ini menggunakan sistem PID. Sistem PID ini membuat robot terus-menerus menerima input yang didapatkan dari closed loop. Robot ini menerima input berupa letak berat dan kemiringan robot