

FORMULIR PENDAFTARAN ANGGOTA ABU ROBOCON TEAM 2026

Nama : Siti Nikmatus Sholihah

Kelas/Program Studi : 2D/ D-IV Teknik Informatika

Divisi yang dipilih : ~~Mechanics~~
~~Electronics~~
~~Programming~~
Management



*(coret yang tidak dipilih)

Ide/Mekanisme ABU ROBOCON 2026

Kalau lihat tema “Kung Fu Quest”, menurutku yang penting bukan cuma teknis robotnya, tapi juga gimana strategi tim bisa jalan rapi dan efisien. Jadi ideku lebih ke alur permainan biar robot nggak buang waktu.

1. Optimalisasi Perakitan Senjata
Kebanyakan tim mungkin fokus bikin mekanisme rumit untuk rakit senjata. Tapi, celahnya: senjata cuma dipakai sekali di Arena, jadi nggak perlu desain terlalu kompleks. Bisa pakai mekanisme snap-fit (konektor cepat) biar R1 dan R2 lebih hemat waktu saat pasang spearhead ke staff. Dengan begitu, tim bisa hemat detik-detik berharga dan langsung fokus ke scroll.
2. Navigasi R2 di Meihua Forest
R2 sering gagal karena adjacency rule (hanya boleh ambil scroll di blok sebelah). Ide: bikin algoritma jalur dinamis, R2 membaca kondisi blok, lalu memilih jalur dengan probabilitas kemenangan lebih tinggi. Bisa juga ditambah “false scroll avoidance”: bukan sekadar menghindar, tapi bikin mapping internal hutan agar R2 nggak bolak-balik buang waktu.
3. Strategi Tic-Tac-Toe Unik
Mayoritas tim bakal langsung taruh scroll di tengah karena dianggap strategis. Tapi kalau lawan juga ambil tengah, hasilnya buntu.
Ide celah: tim kita bisa prioritaskan diagonal cepat, misalnya kombinasi (pojok bawah + tengah + pojok atas). Ini bikin lawan kebingungan karena mereka harus defense lebih cepat, sementara kita sudah punya senjata buat singkirin scroll mereka.
4. Kolaborasi R1 & R2 di Arena
Daripada R1 cuma jadi tukang taruh scroll bawah, bisa ditambah peran: R1 bantu oper scroll ke R2, jadi R2 lebih cepat menaruh ke tengah/atas tanpa harus ribet

bawa dari Forest. Ini trik kecil tapi bisa menghemat waktu banyak.

5. Manajemen Pertandingan

Kalau ada retry, biasanya tim panik karena waktu tetap jalan.

Celahnya: kita bisa bikin skenario retry terstruktur → misalnya R1 selalu balik lewat jalur yang sama biar lebih cepat reset. Jadi retry bukan sekadar “ulang”, tapi tetap efisien dan terukur.

Kontribusi jika bergabung dalam tim:

Kalau aku gabung di tim ini, aku bakalan berusaha ngelakuin hal” yang ada di bawah ini:

1. Mengatur timeline kerja tim biar semua divisi jalan sesuai target
2. Mendokumentasikan progres setiap uji coba, agar nanti gampang nge-track perkembangan robot dan juga bisa dibuat konten untuk ditaruh di feeds ig.
3. Memberi masukan strategi berdasarkan rulebook dan hasil latihan.
4. Selain fokus di divisi management, aku juga pengen belajar dari divisi lain (mekanik, software, elektrik) biar lebih ngerti proses robot secara keseluruhan
5. Untuk masalah administrasi dan pendaftaran, aku bisa nyiapin dari jauh-jauh hari biar ga keteteran pas hari H
6. Kalau semisal tahun depan tim ga dapet pendanaan dari kampus, aku siap bantu cari sponsorhip buat nambah biaya pengembangan robot.

- Paparan dapat berupa **deskripsi** maupun **desain gambar** dari mekanisme atau algoritma untuk menyelesaikan tantangan dari tema kontes ABU Robocon 2026.
- Form dapat diketik ataupun ditulis tangan.
- Softfile formulir dikumpulkan paling lambat Minggu, 21 September 2025 pukul 12.00 WIB dikirim pada link https://drive.google.com/drive/folders/1KG5Iz_Q1qw1ZVi_H7h8WRYkww_o1CuhQ?usp=sharing dengan format pdf.
- Tema dan Rule Book dapat dilihat di <https://rthk.hk/aburobocon2026>
- Formulir dapat diedit untuk menyesuaikan isi dari pemaparan peserta.