Report pengembangan T.I.F.A (20/11/2024)

Objective Pembahasan :

1. Proof of concept (done)
2. Proof of concept (process)
3. Result Progres

Update :

1. process scale 1:1
2. motion kontrol (integrasi)
3. obstacle avoidance method

Goal :

1. Obstacle Avoidance
2. Looks Robot
3. Lifetime robot
4. Mapping

Proof of Concept (done)

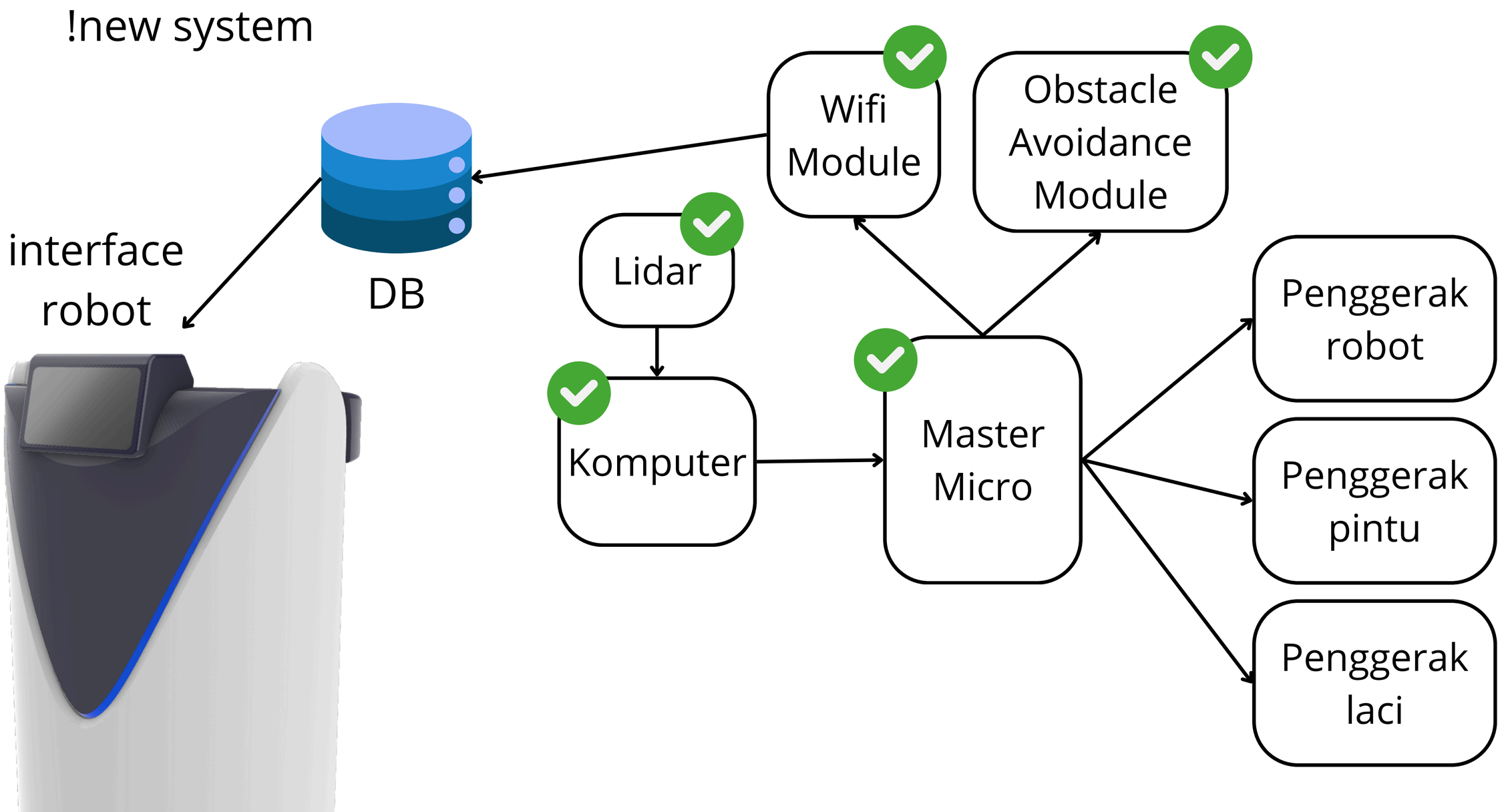
1. ultrasonic obstacle avoidance
2. Mapping from Lidar
3. Application interface

Proof of Concept (process)

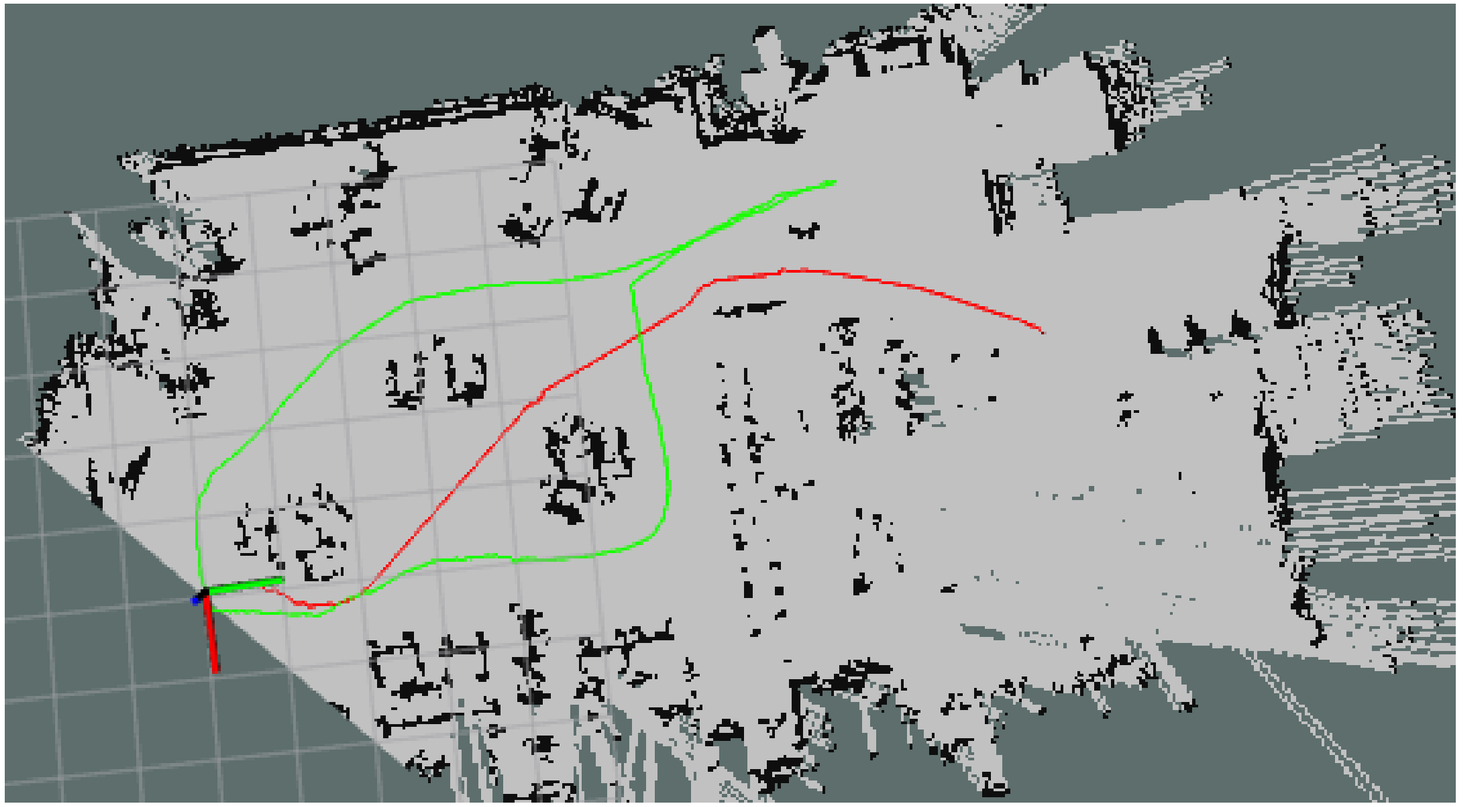
1. Printing Prototype robot design 1:1 Scale
2. Integrasi motion kontrol

robot baru mencapai **35%** pengembangan berdasarkan semua metode yang sudah di coba (yang gagal dan berhasil)

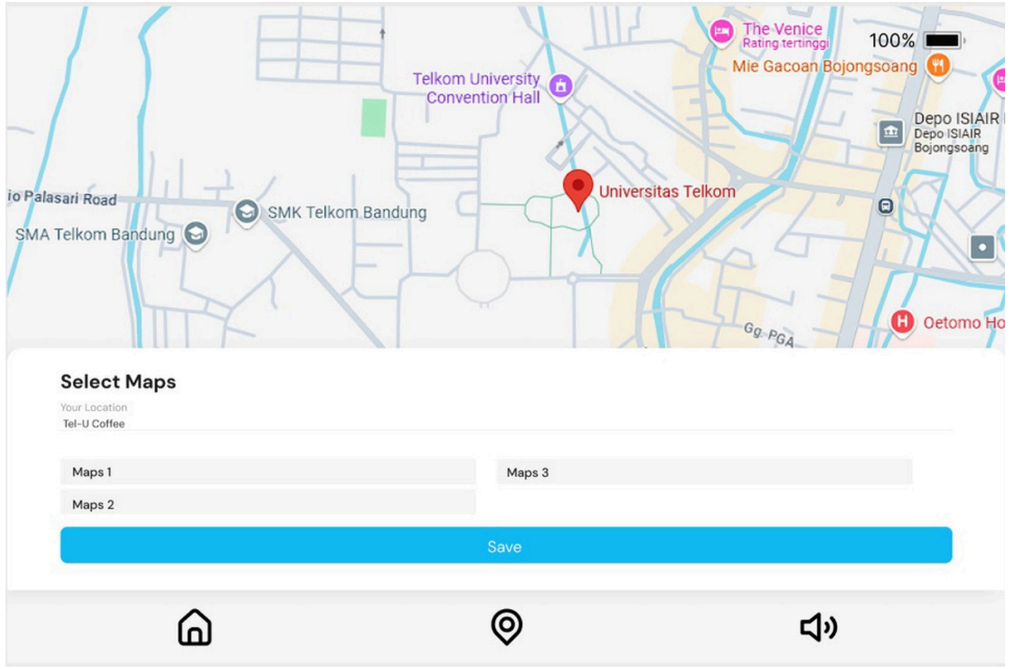
Serial Communication between micro solution

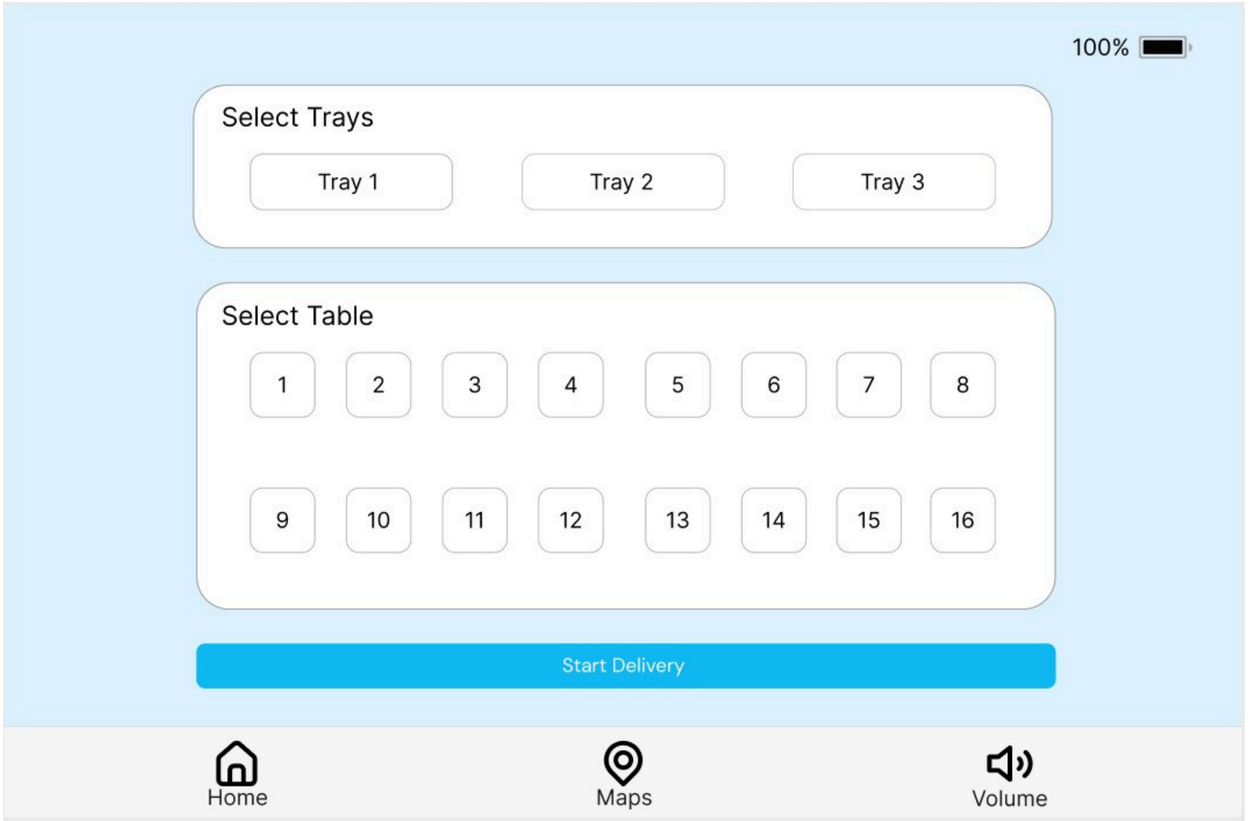


Mapping kami improve untuk meningkatkan performa pergerakan robot supaya lebih mulus. dengan menggunakan sensor lidar mapping dapat dilakukan secara otomatis.

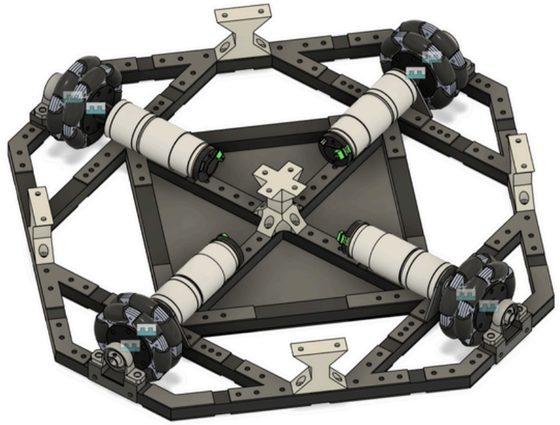


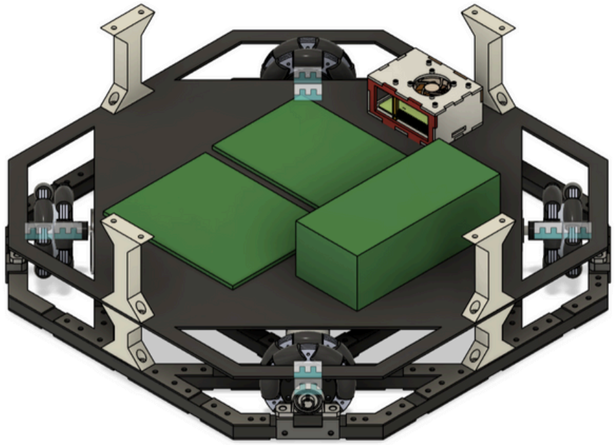
Application Interface, interface untuk menampilkan data dari database untuk user.

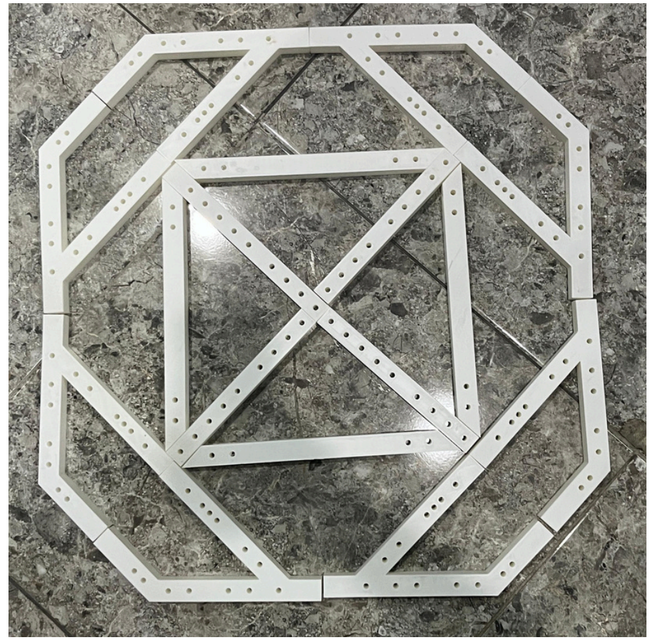




Berikut beberapa proof of concept yang masih di tahap pengerjaan saat ini:







tahap ini kami membuat cetakan dengan mesin 3D print untuk manufaktur body robot, selain itu kami juga masih dalam tahap riset terkait kinematik dan filtering untuk motion robot.

Terima Kasih🙏🙏🙏