

Muhammad Rakan Fawwaz

SELF BALANCING DIFFERENTIAL BASED MOBILE ROBOT (KS0193)

Introduction

Add file to GitHub

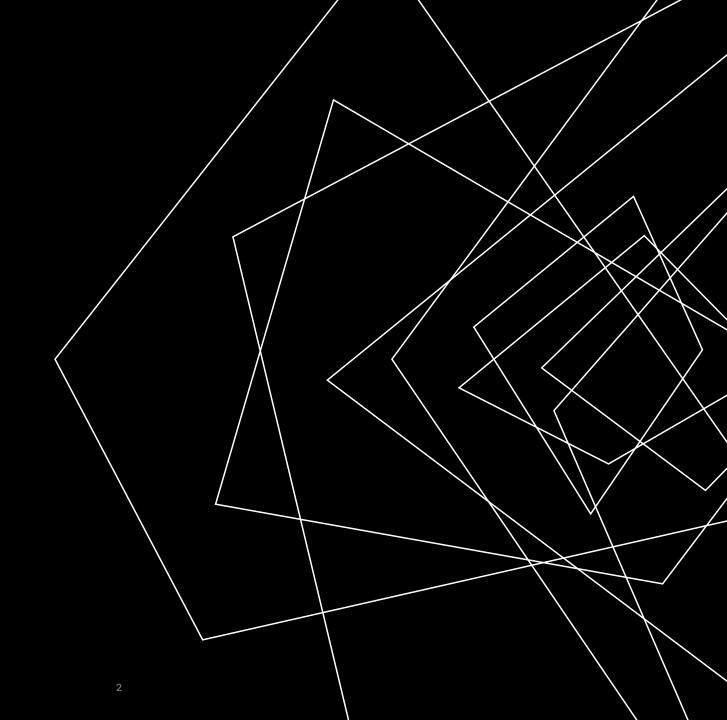
Install simple pid

Open world kas0193

Testing ks0193_base.wbt,

ks0193_manuouver.wbt,

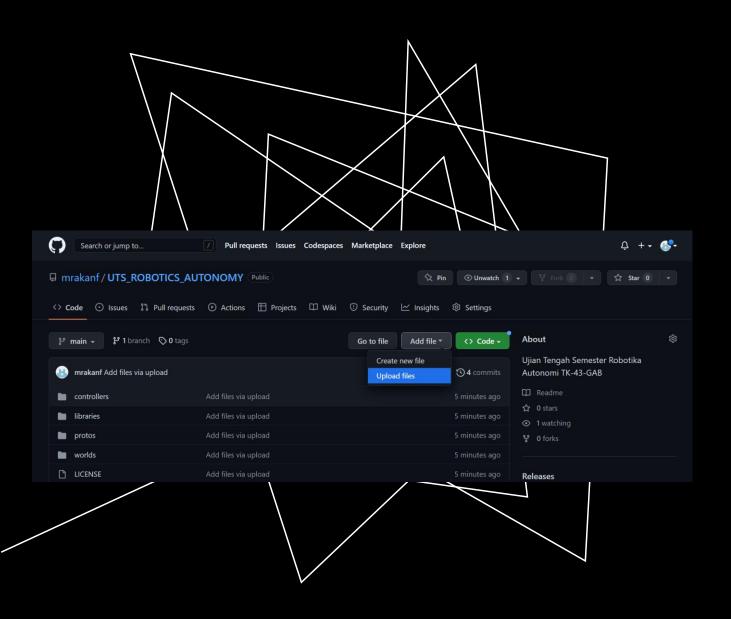
ks0193_weight.wbt



INTRODUCTION

Pada percobaan ini terdapat robot ks0193 melakukan self-balancing dengan menggunakan kekuatan badan mobil untuk menjaga keseimbangan relatif. Tenaga pada roda yang digerakan oleh dua motor DC membuat mobil menaga keseimbangan. Mobil ini akan disimulasikan menggunakan Aplikasi Webots dengan GitHub yang sudah ada.

2022 UTS Robotika autonomi



ADD FILE TO GITHUB

Pertama kita membuat repository baru dan menambahkan file yang telah disediakan

INSTALL SIMPLE PID

C:\Users\USER>pip install simple_pid

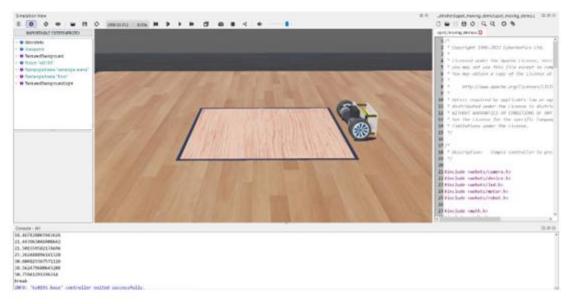
Install package simple pid untuk base environment pada python

OPEN WORLD KAS0193



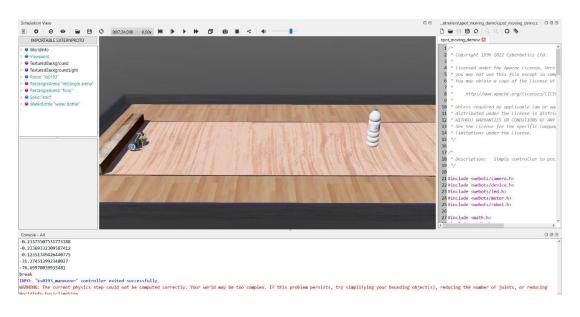
Setelah mendownload file GitHub lalu saya akan melakukan percoba dari tiga file tersebut





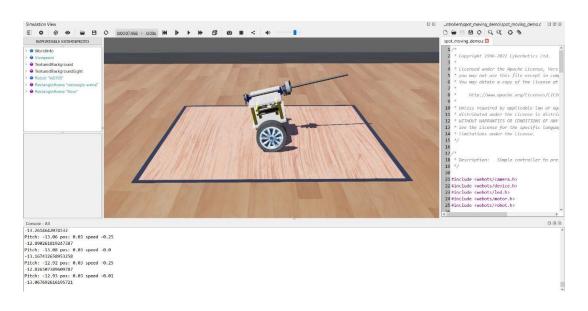
Pada simulasi ini robot melakukan kesimbangan hanya dengan menggunakan dua roda di samping mobil dan dapat menjaga keseimbangan dengan waktu 8 menit 33 detik

KS0193_MANOUVER.WBT

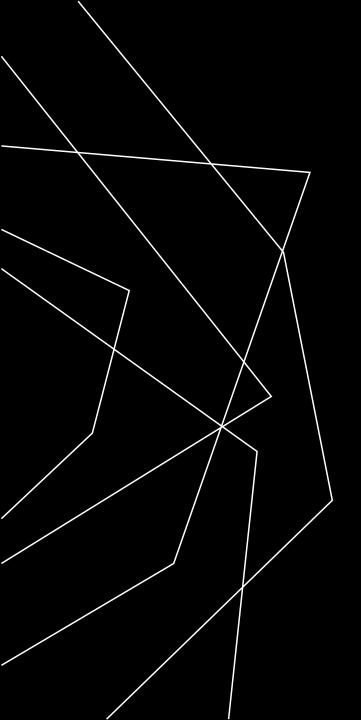


Pada simulasi ini robot melakukan keseimbangan dengan pembatas dibelakangannya supaya robot bergerak maju dan tidak mundur ke belakang, robot melakukan gerakan maju dengan waktu7 menit 24 detik sampai robot terjatuh

KS0193_WEIGHT.WBT



Pada simulasi ini robot melakukan keseimbangan dengan beban di atasnya supaya robot dapat menjaga keseimbangan dengan cukup lama, robot akan menjaga kesimbangan lebih lama dibandingkan dengan ks0193_base.wbt.



THANK YOU

Muhammad Rakan Fawwaz

muhammadrakanfawwaz@gmail.com

+6282297129225