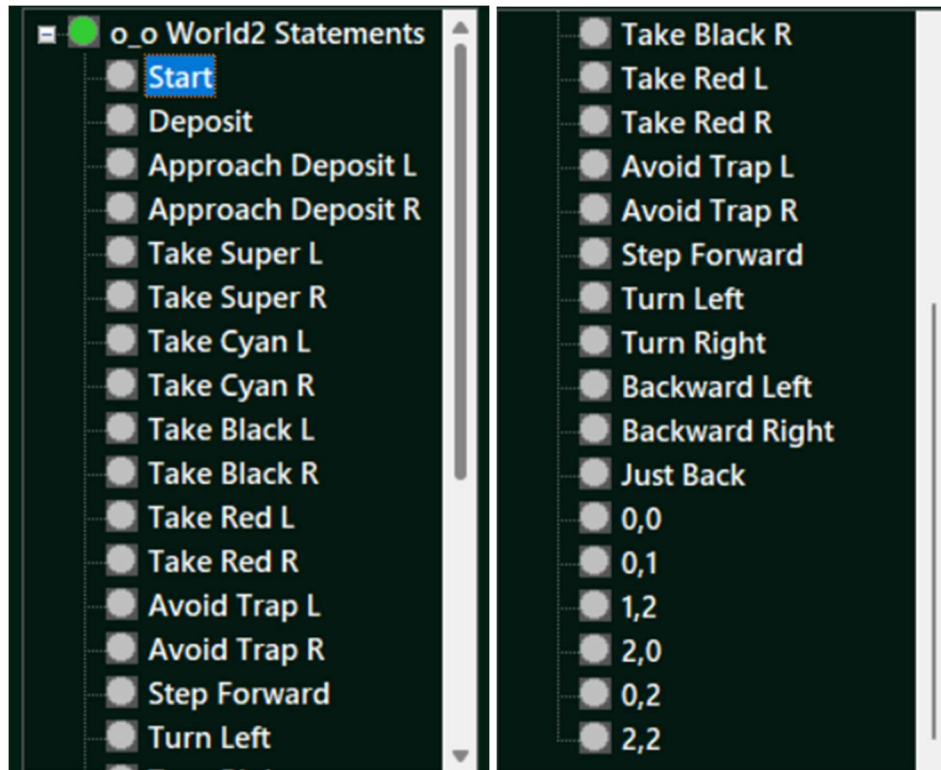
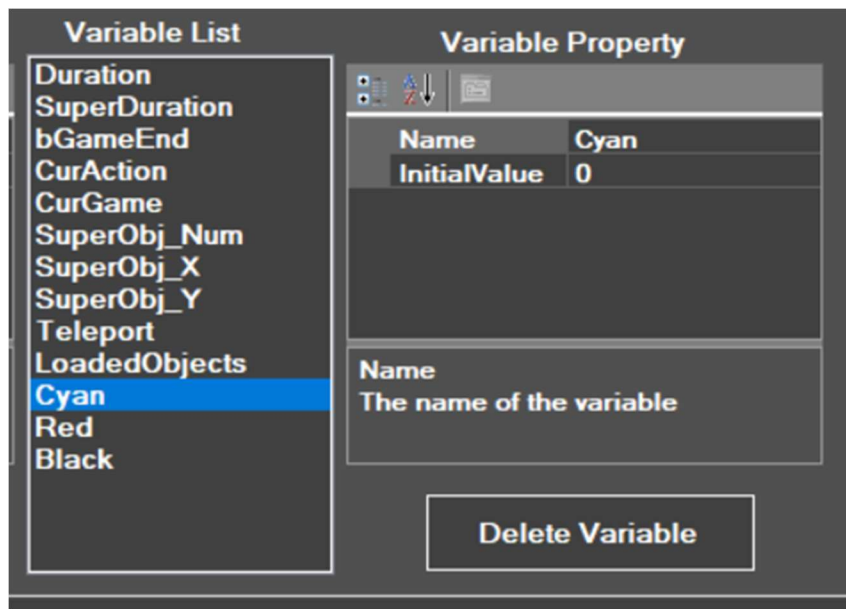


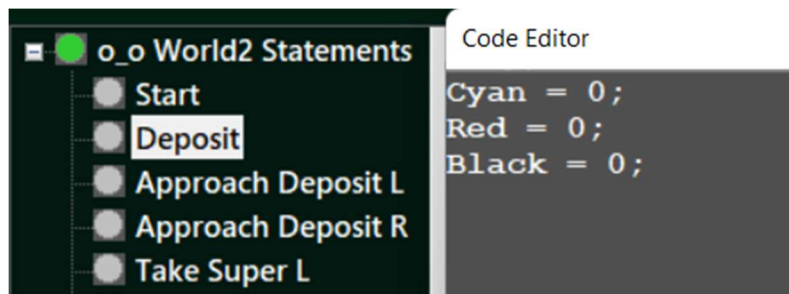
## APLIKASI SIMULASI ROBOT – COSPACE ROBOT STUDIO

- Terdapat 26 statement yang saya buat, yang dapat dibagi menjadi statement basic dan statement advanced.
- Statement start, dibuat dengan kondisi jika waktu kurang dari 0.5s, maka robot akan berputar 180 derajat ke daerah biru.
- Lalu statement deposit untuk mendeposit object yang telah dikumpulkan, dengan syarat object > 3, atau waktu > 4 menit.
- Approach digunakan untuk menggeser bagian tubuh robot agar pas di lokasi deposit saat akan deposit
- Take Object menggunakan sensor warna untuk mengambil objects dengan poin yang berbeda-beda.
- Lalu ada avoid trap dengan sensor warna, dengan tujuan menghindari trap yang dapat mengurangi poin.
- Step forward, turn left & right, backward left & right, dan just back adalah statement untuk bergerak.

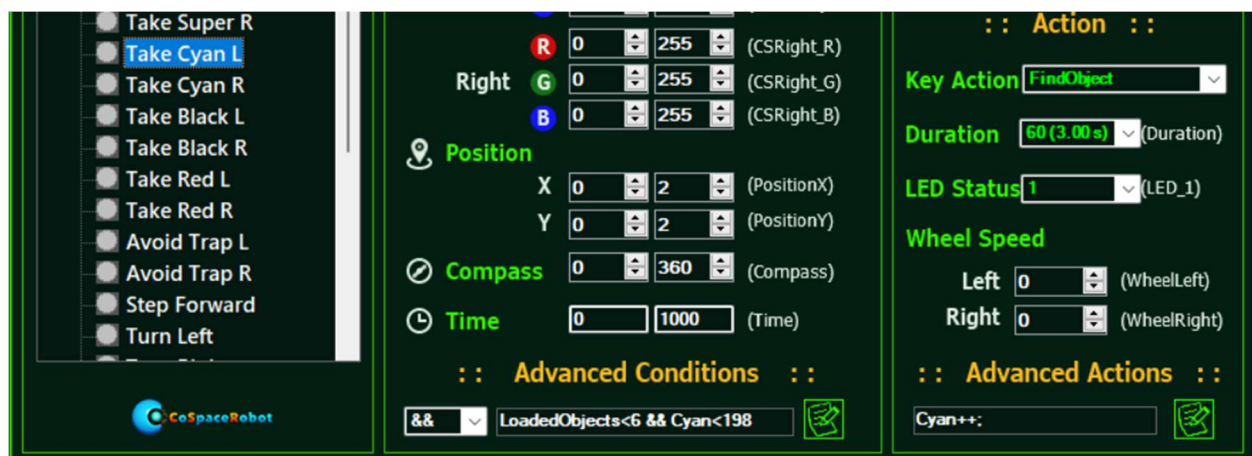




- Dengan pertimbangan munculnya SuperObject, maka variable baru saya munculkan untuk membatasi pengambilan object dengan warna yang sama lebih dari 3, sehingga kemungkinan munculnya super object akan lebih besar.



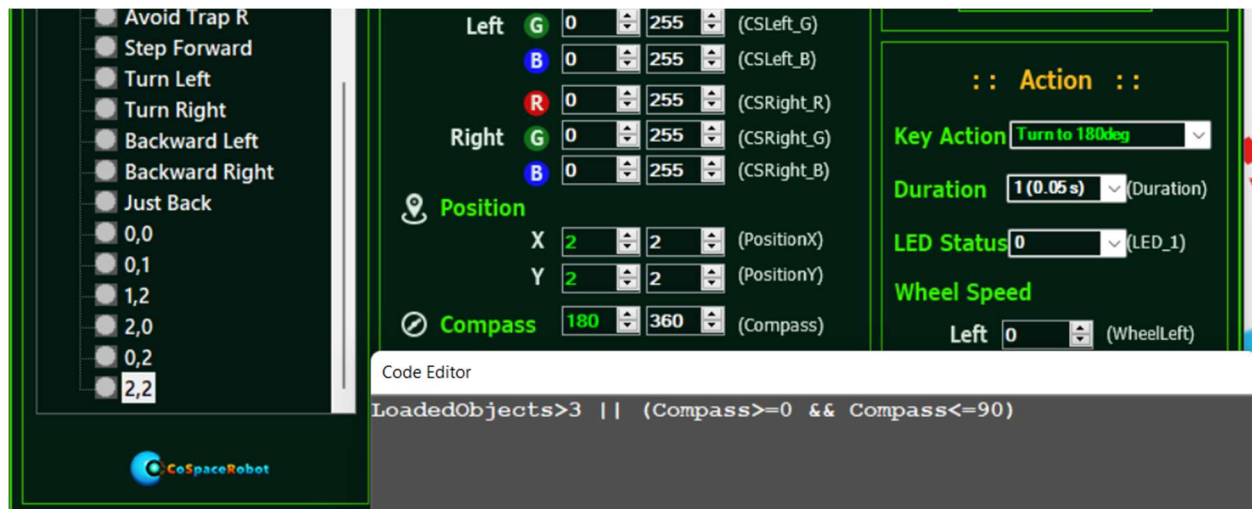
- 3 variable baru tadi diinisiasi 0, dan akan direset menjadi 0 saat deposit.
- Dengan pengamatan waktu, maka diperoleh penambahan variable per 1 object adalah 66, sehingga apabila dikali 3, batasnya akan menjadi 198.



- Lalu ada penggunaan koordinat posisi dan Kompas untuk memudahkan proses menemukan lokasi deposit jika object yang diambil lebih dari 3.

The screenshots show the CoSpaceRobot interface with the following configurations:

- First Screenshot:**
  - Position:** X=0, Y=0
  - Compass:** 270
  - Key Action:** Turn to 270deg
  - Duration:** 1 (0.05 s)
  - LED Status:** 0
  - Wheel Speed:** Left=0, Right=0
  - Advanced Conditions:** LoadedObjects>3
- Second Screenshot:**
  - Position:** X=0, Y=1
  - Compass:** 45 to 135
  - Key Action:** Turn to 270deg
  - Duration:** 1 (0.05 s)
  - LED Status:** 0
  - Wheel Speed:** Left=0, Right=0
  - Advanced Conditions:** LoadedObjects>3
- Third Screenshot:**
  - Position:** X=0, Y=2
  - Compass:** 0 to 180
  - Key Action:** Turn to 180deg
  - Duration:** 1 (0.05 s)
  - LED Status:** 0
  - Wheel Speed:** Left=0, Right=0
  - Code Editor:** LoadedObjects>3 || (Compass>=270 && Compass<=360)



Untuk lebih jelasnya dapat dilihat lewat presentasi langsung saya di aplikasi CoSpace Robot Studio.