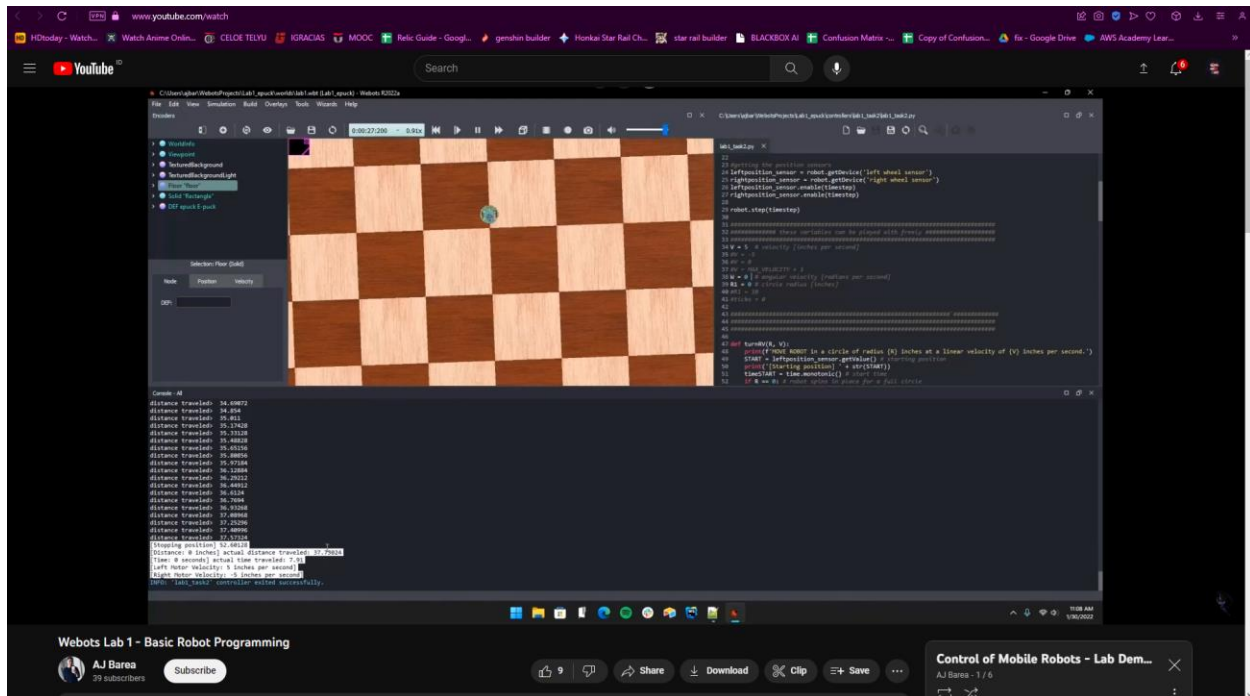


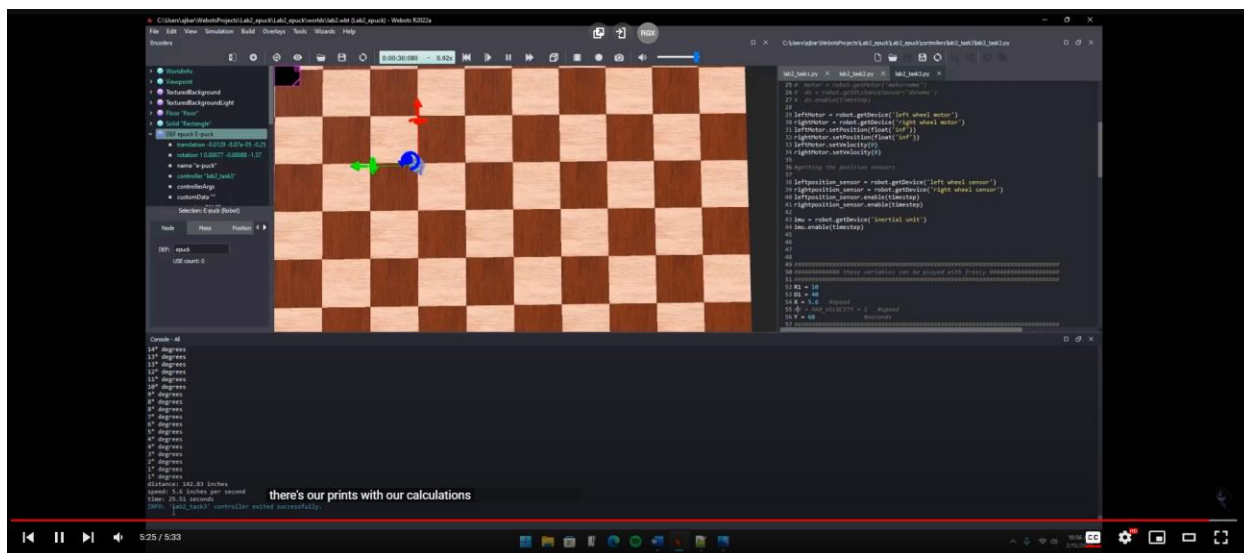
Raken Putra Athallah

Tk-44-02

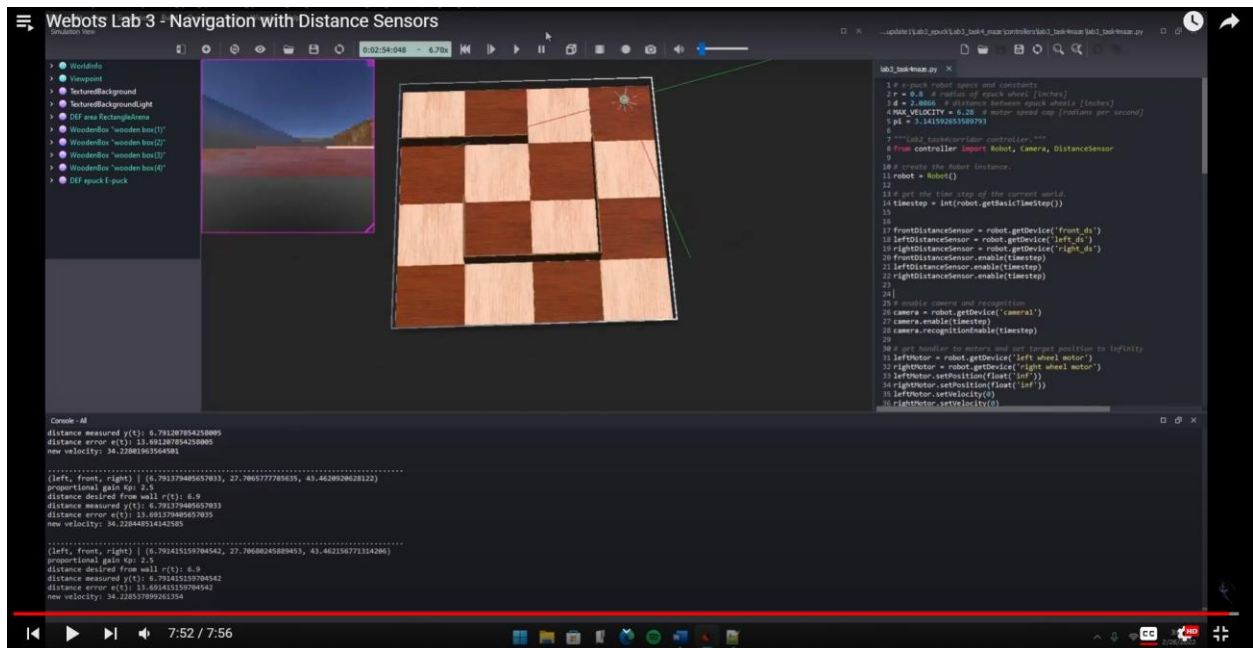
1103204186



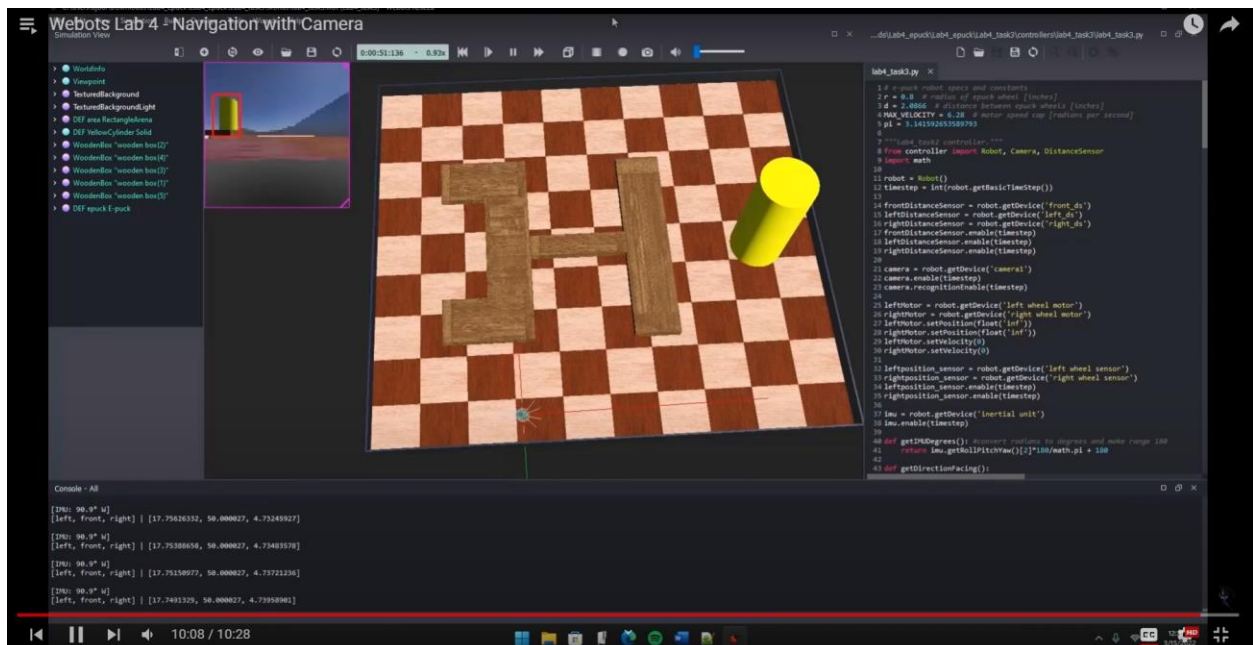
Pada Video ini kita mempelajari tentang motion control pada robot yang kitamiliki, bagaimana robot harus bergerak dengan kecepatan konstan x setiap detik dengan jarak x . Dan bagaimana membuat lingkaran dengan radius tertentu dan kecepatan tertentu



Pada Video kedua kita mempelajari bagaimana melakukan kontrol pada robot differential drive dengan mengimplementasikan kontroler agar robot dapat bergerak sesuai dengan task tertentu

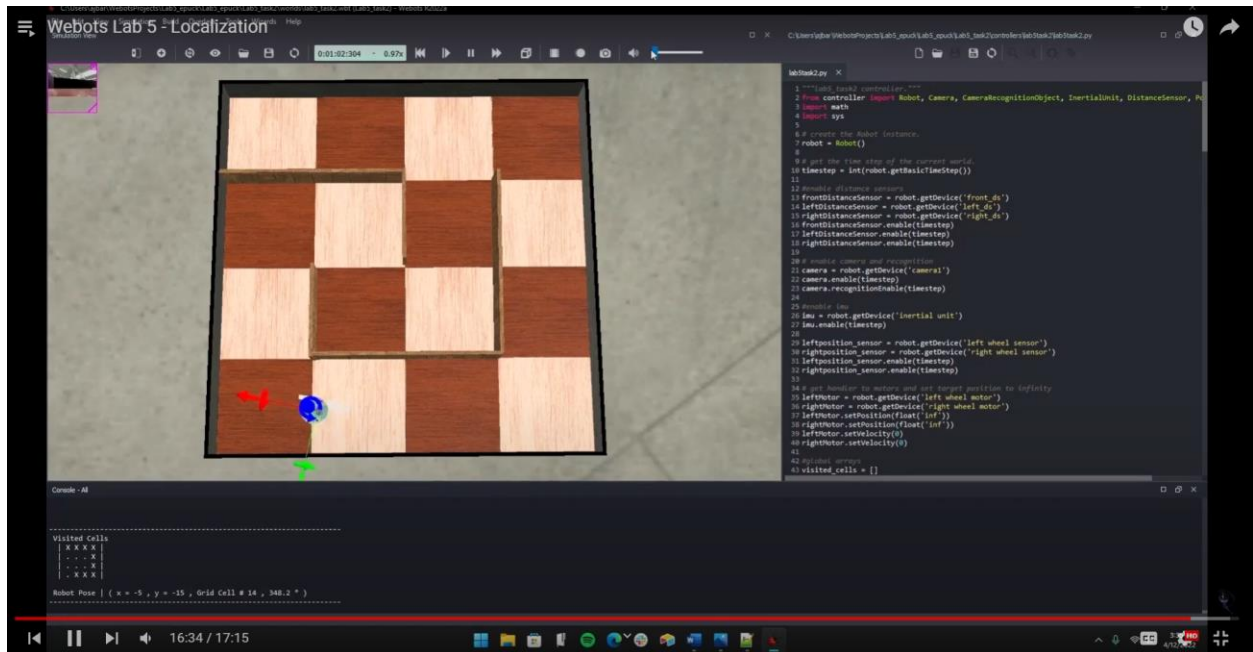


Pada video ketiga kita mempelajari bagaimana cara melakukan navigasi dengan menggunakan sensor jarak. Sensor yang digunakan didalam video pada robot tersebut adalah sensor yang berada di depan, kiri dan kanan robot. Sensor tersebut akan berguna untuk menentukan kapan untuk berhenti, berbelok atau melambat



Sama dengan video ketiga, akan tetapi kali ini kita akan melakukan navigasi dengan kamera. Kita dapat

memprogram kamera tersebut untuk dapat mengenali warna atau tekstur. Di video ini kita akan menggunakan kamera untuk membuat robot dapat menentukan jarak, arah atau orientasi dan kecepatan menggunakan kamera



Pada video kelima kita akan mencoba untuk melakukan localization pada robot dengan memberikan task untuk mengisi grid 4x4, dan menentukan bagian grid mana saja yang sudah dilewati atau belum dilewati

