

Nama : Shubqy Yoega Pratama

Kelas : TK44G7

Lecture 8

Untuk menjelajahi Teknik estimasi gerak di lingkungan webots, tujuannya adalah memungkinkan robot melacak posisi tanpa bergantung pada system penentuan eksternal. Demokrasi ini melibatkan pengembangan dan sensor dan algoritma. Implementasi tugas ini terdiri fungsi sensor untuk menghitung perubahan posisi dan orientasi berdasarkan, Langkah terakhir adalah Gerakan, Dimana Tindakan roboto dipandu berdasarkan tujuan diinginkan.

Dalam eksplorasi Teknik estimasi gerak di lingkungan webots dengan noise sensor, tujuan adalah memahami cara robot mempredki Gerakan di Tengah gangguan sensor. Dimana perubahan yang dihitung diintegrasikan untuk memperbarui estimasi posisi dan orientasi robot.

