

Selamat malam

nama saya Kavilla Zota Qurzian

pada hari ini saya akan memberikan tutorial membuat line follower robot menggunakan epuck

Robot epuck sendiri memiliki beberapa sensor seperti

- Sensor proximity (terdapat 8 sensor infra red pada sekeliling body robot)
- kamera (yang berfungsi untuk mengambil gambar yang dapat diolah untuk pengenalan citra)
- sensor cahaya (yang dapat mendeteksi intensitas cahaya)
- microfon (untuk memungkinkan memperoleh suara)
- speaker (untuk memutar suara)
- aktuator roda atau motor (untuk melakukan pergerakan)
- sensor ground
- imu (inertial measurement unit)
- dll

jadi pada projek kali ini kita menggunakan sensor infrared

jadi pertama yang kita butuhkan yaitu webots yang dapat didownload melalui website cyberbotics

setelah mengunduh webots lalu install dan jalankan webots

setelah itu kita harus membuat direktori baru dan jangan lupa menambahkan rectangle arena

setelah worldnya muncul kita harus menambahkan robot epuck

setelah itu kita dapat menambahkan sensor infra red pada robot epuck

dengan cara menambahkannya pada ground sensor

lalu ganti typenya dari generic menjadi infrared

lalu rubah translasinya pada y menjadi -0.01 pada ir0 dan 0.02 pada ir1

lalu tambahkan arena untuk epuck agar lebih leluasa

lalu tambahkan proto untuk arenanya

lalu buat controller