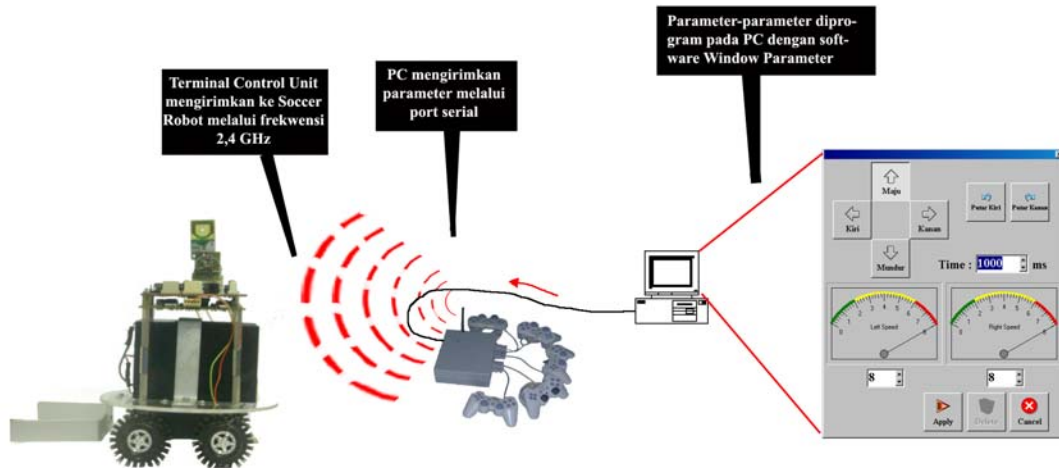
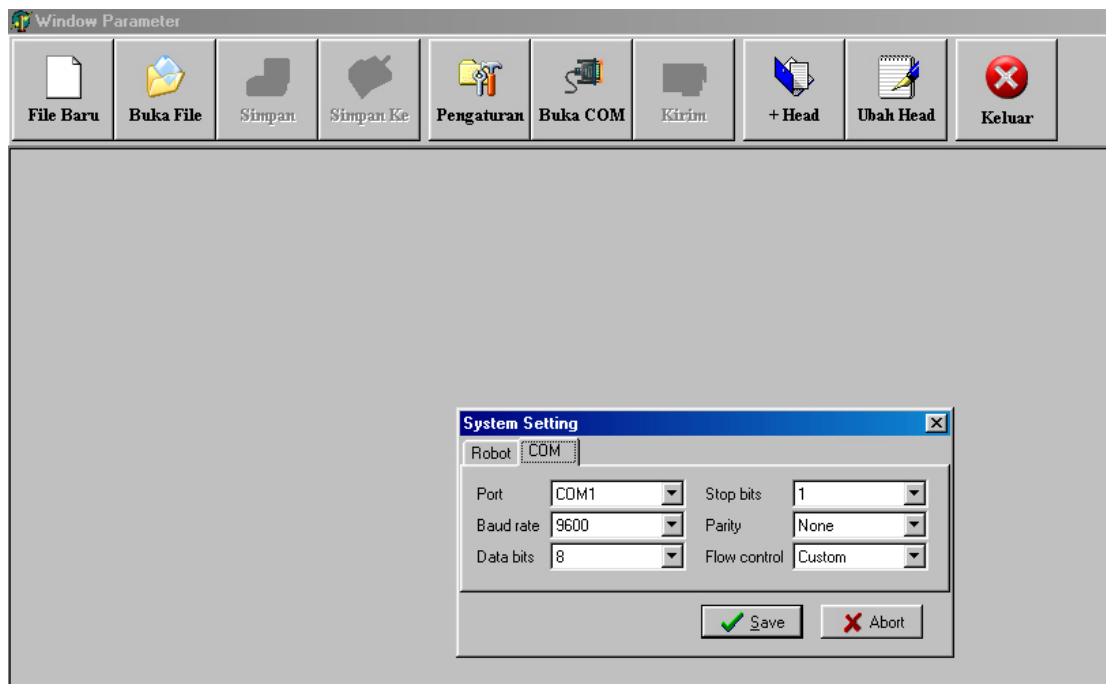


Window Parameter

Window Parameter adalah sebuah perangkat lunak buatan Delta Electronic yang berfungsi untuk mempermudah para pemula dalam memprogram Delta Robo Kit. Pemrograman pada perangkat lunak ini dilakukan secara visual sehingga langkah demi langkah yang akan dilakukan oleh Delta Robo Kit dapat terlihat dengan jelas.

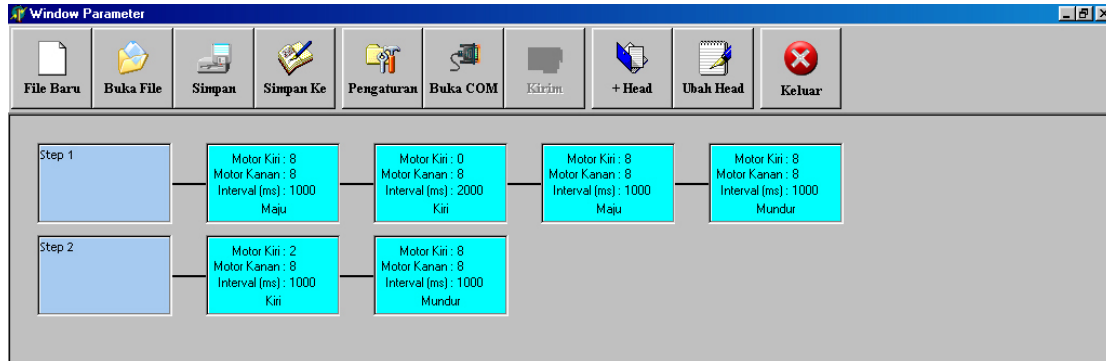


Parameter-parameter yang telah diprogram dalam Window Parameter akan dikirim ke Terminal Control Unit melalui frekwensi 2,4 GHz menuju Delta Soccer Robo dan mengendalikan gerakan-gerakan robot tersebut sebagai pengganti joystick. Apabila gerakan-gerakan pada joystick bersifat spontan di mana robot langsung bergerak merespon perintah joystick maka pada Window Parameter, gerakan-gerakan dapat diprogram sebelumnya dan diproses secara berurutan (sekuensial).



Untuk mempersiapkan penggunaan software Window Parameter ini, terlebih dahulu pengguna harus mengatur port serial yang digunakan dengan menentukan pilihan Com yang digunakan serta kecepatan transfer data sebesar 9600 bps.

Program yang dirancang oleh Window Parameter terbagi dalam beberapa aksi yang terpecah lagi menjadi beberapa sub aksi.



Tampak pada gambar di atas, aksi satu mempunyai header Step 1 dan aksi kedua mempunyai header Step 2. Window Parameter dapat mengirimkan parameter-parameter tersebut secara sekuensial pada seluruh sub aksi Step 1 saja, seluruh sub aksi Step 2 dan juga seluruh aksi dari step 1 dan Step 2 sekaligus.

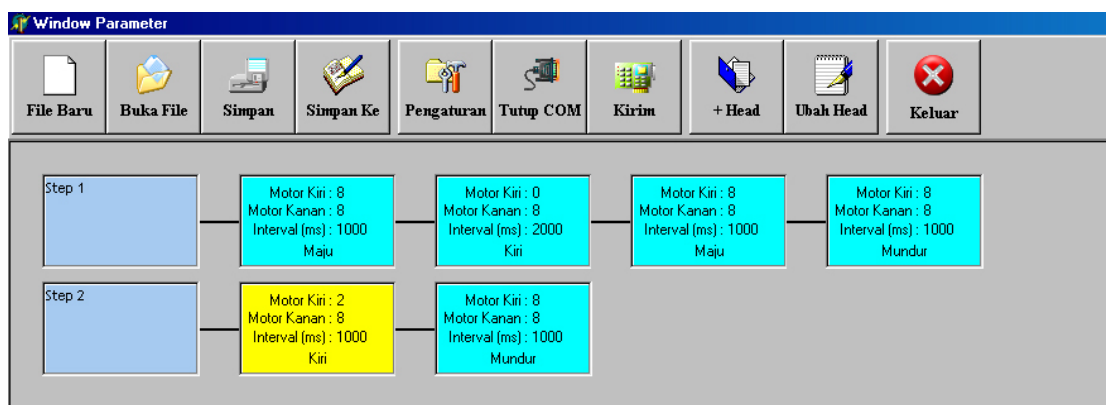
Pada aksi Step 1, Soccer Robot akan bergerak sebagai berikut:

- Maju dengan kecepatan penuh selama 1 detik
- Belok kiri dengan kecepatan penuh selama 2 detik
- Maju dengan kecepatan penuh selama 1 detik
- Mundur dengan kecepatan penuh selama 1 detik

Untuk menjalankan sub aksi pada Step 1 dilakukan dengan diawali klik kiri tepat pada kotak Header Step 1 sehingga warna kotak berubah menjadi biru tua dan dilanjutkan dengan menekan tombol kirim, demikian pula pada Step 2.

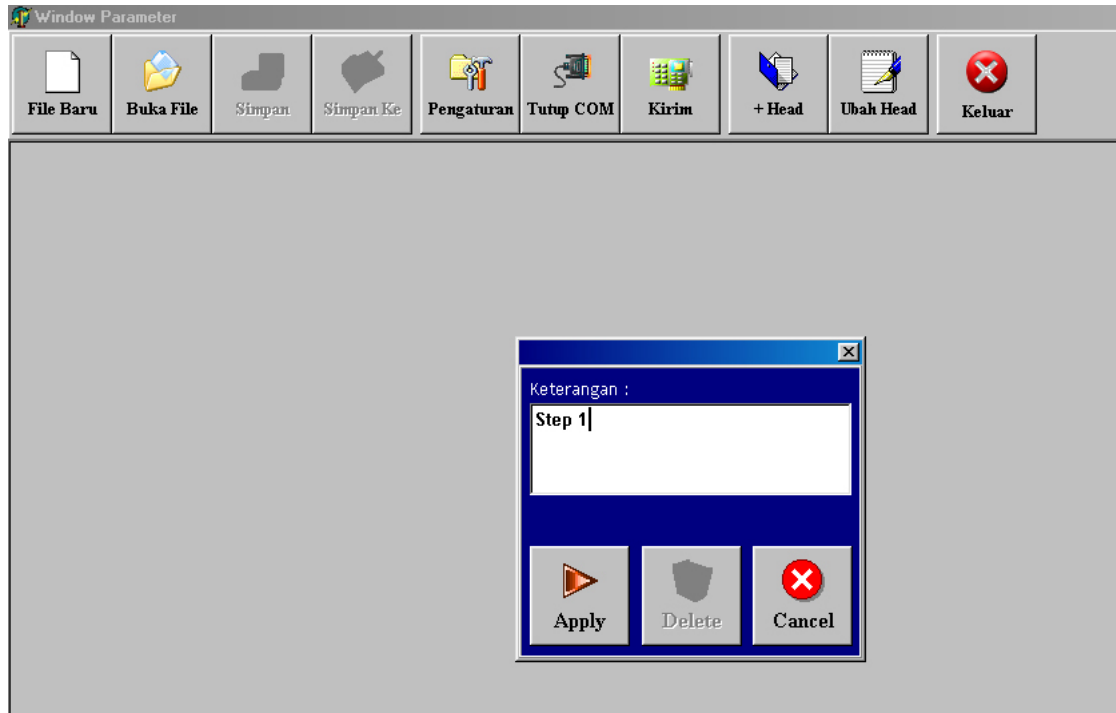
Untuk menjalankan keseluruhan sub aksi dari Step 1 dan Step 2 sekaligus dapat dilakukan dengan menekan tombol kirim tanpa memilih kotak Step 1 maupun Step 2. Proses pengiriman dapat dilihat dengan animasi perpindahan warna kuning pada kotak-kotak sub aksi secara sekuensial.

Selain pengiriman parameter secara sekuensial, pengguna juga dapat mengirimkan parameter pada sub aksi satu per satu. Hal ini dilakukan dengan klik kiri pada sub aksi yang akan diproses dan tekan tombol kirim. (Tombol kirim hanya aktif apabila COM dibuka)

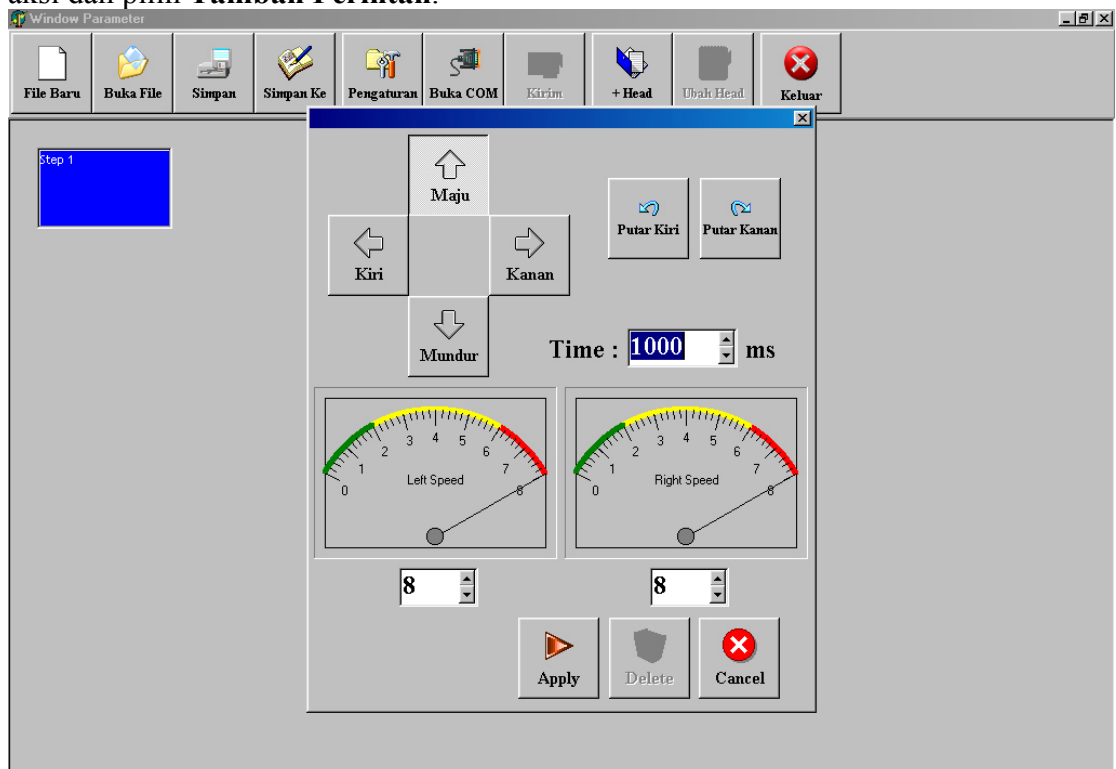


Gambar di atas menampakkan proses di mana Soccer Robot hanya bergerak ke kiri dengan sedikit gerakan maju karena motor kiri masih mempunyai kecepatan 2.

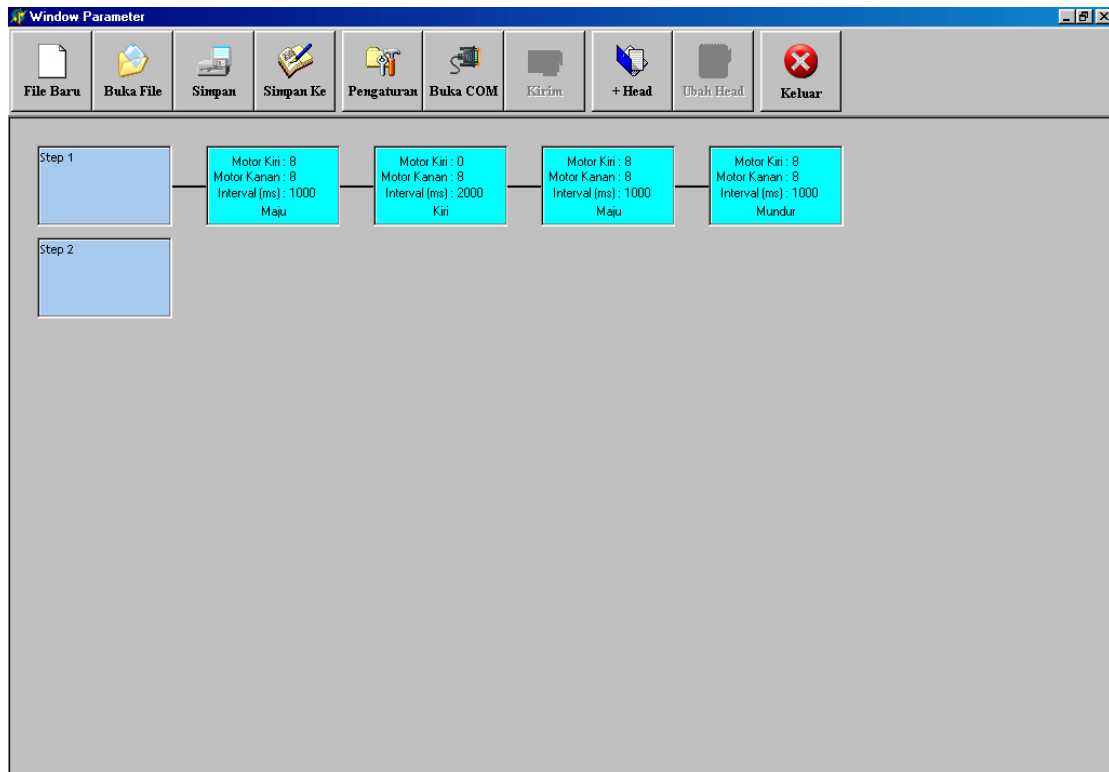
Untuk membentuk aksi-aksi seperti telah dijelaskan sebelumnya, hal ini diawali dengan menekan tombol **+Head** yang berfungsi menambahkan header pada aksi yang akan dibentuk. Tampak pada gambar di bawah, aksi satu diberi nama header Step 1.



Setelah header terbentuk, sub-sub aksi dapat dibentuk dengan klik kanan pada header aksi dan pilih **Tambah Perintah**.



Sebuah jendela baru akan terbuka dan pengguna dapat mengatur parameter-parameter yang akan diprogram pada bagian ini. Klik Apply saat parameter-parameter tersebut akan membentuk suatu sub aksi baru.



Untuk membentuk aksi yang baru, pengguna dapat meng-klik + **Head** lagi dan terbentuk sebuah kotak header aksi yang diberi nama Step 2. **Paulus Andi Nalwan,** www.robotindonesia.com