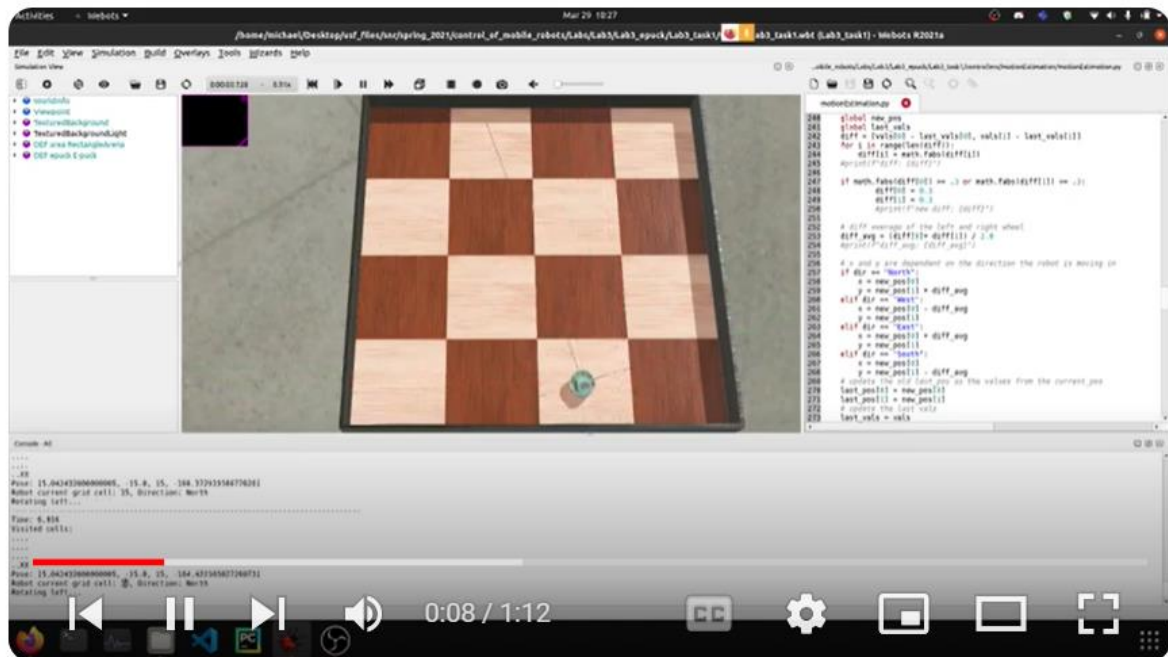


Nama: Dilara Kynta Putri Raflita

NIM: 1103204059

Kelas: TK-44-G4

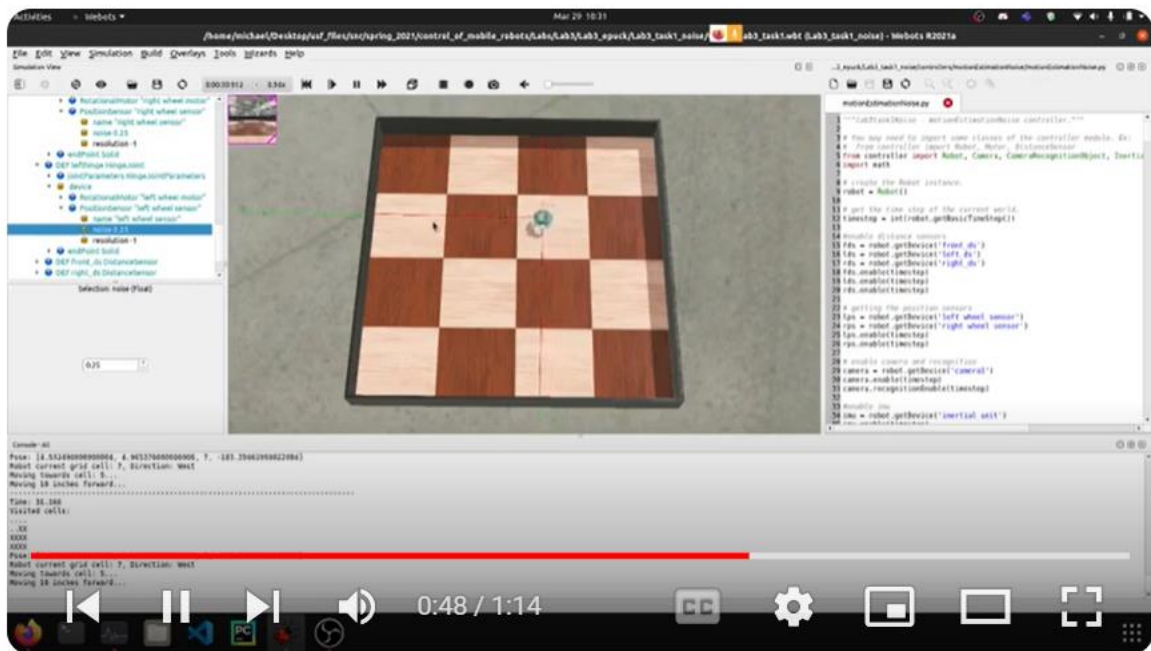
Lecture: Playlist Path 8-19



Webots Labs

DevMike - 8 / 19

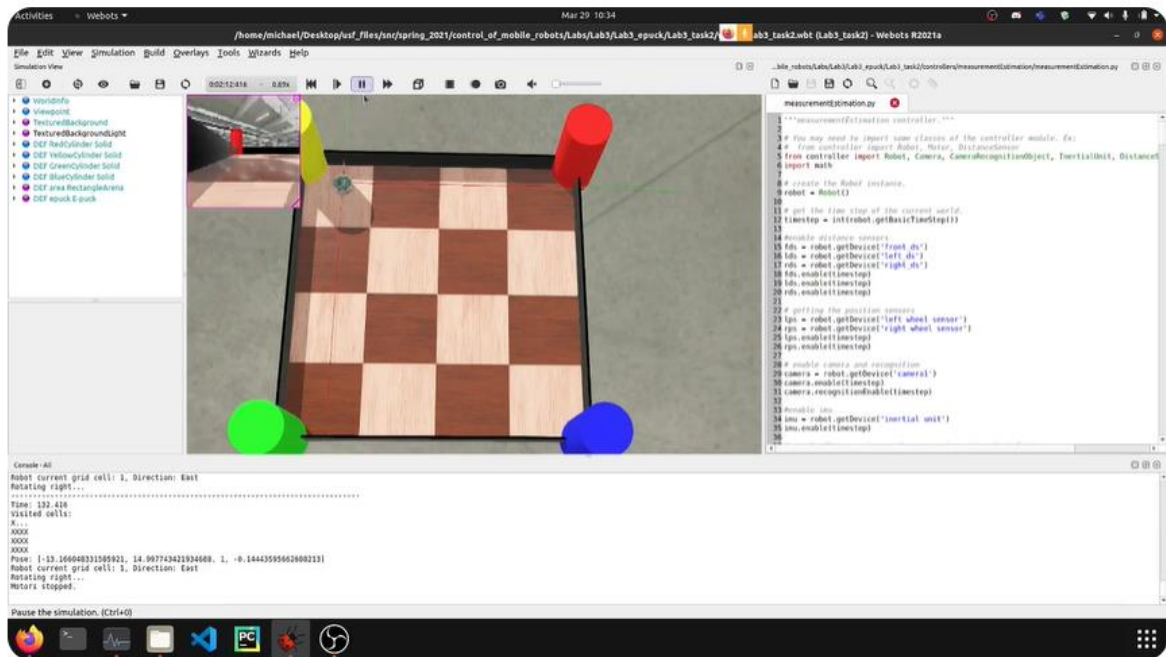
Pada video playlist path ke- 8, gambar tersebut mencerminkan simulasi pergerakan robot kubus di atas papan catur, dengan robot bergerak ke arah barat dan berada di kotak (15, 15). Di bagian sudut kanan bawah gambar, terdapat teks yang mengindikasikan bahwa program simulasi menggunakan worldinfo.py sebagai file konfigurasi dan motionstimation.py sebagai file kode program. Di sisi lain, di sudut kiri bawah gambar, terdapat informasi mengenai posisi dan arah gerak robot. Posisi saat ini adalah di kotak (15, 15), dan arah geraknya adalah ke barat.



Webots Labs

DevMike - 9 / 19

Pada video playlist path ke-9, masih merujuk pada kemampuan simulasi robot dengan menggunakan platform webots. Proyek dirancang untuk mengatur pergerakan seorang robot kubus di atas papan catur. terdapat sejumlah informasi mengenai simulasi yang tengah berlangsung. Detail tersebut mencakup penggunaan file konfigurasi worldinfo.py dan file kode program motionstimation.py.

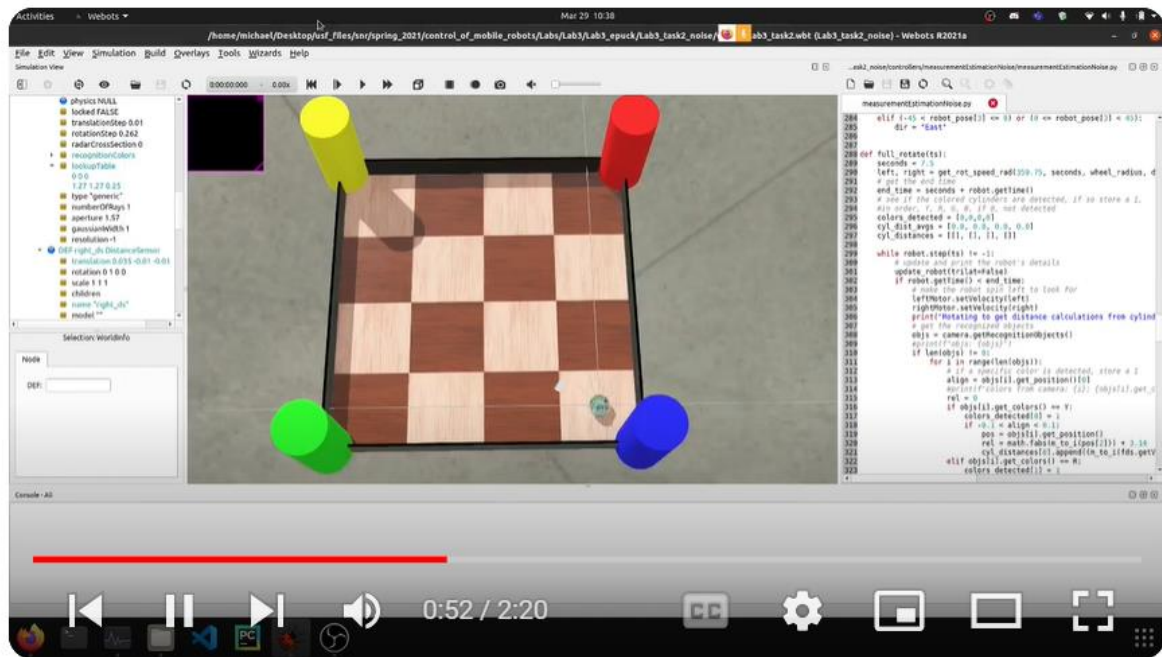


Webots Labs

DevMike - 10 / 19



Pada video playlist path ke-10, masih menunjukkan simulasi pergerakan robot kubus di atas papan catur dengan memanfaatkan platform webots. Program ini didukung oleh file konfigurasi worldinfo.py sebagai pengaturan konfigurasi dan motionstimation.py sebagai kode program yang bertanggung jawab atas penilaian gerakan. Dengan memanfaatkan teknologi Webots, proyek ini tampaknya mengusung tujuan untuk menyimulasikan pergerakan robot kubus dengan presisi pada papan catur, mungkin sebagai bagian dari pengembangan kemampuan robotik atau penelitian terkait.



Webots Labs

DevMike - 11 / 19



Pada playlist path ke -11, Dalam gambar tersebut, robot kubus berwarna putih ditempatkan di tengah-tengah papan catur yang memiliki ukuran 8x8 kotak dengan warna hitam dan putih secara bergantian. Di sudut kanan bawah gambar, terdapat informasi terkait program simulasi, yang menunjukkan bahwa `worldinfo.py` digunakan sebagai file konfigurasi dan `motionEstimation.py` sebagai file kode program. Di bagian sebelah kiri bawah gambar, terdapat teks yang memberikan informasi mengenai posisi dan arah gerak robot. Teks tersebut menyatakan bahwa robot berada di kotak (15, 15), dengan arah gerak ke barat.

