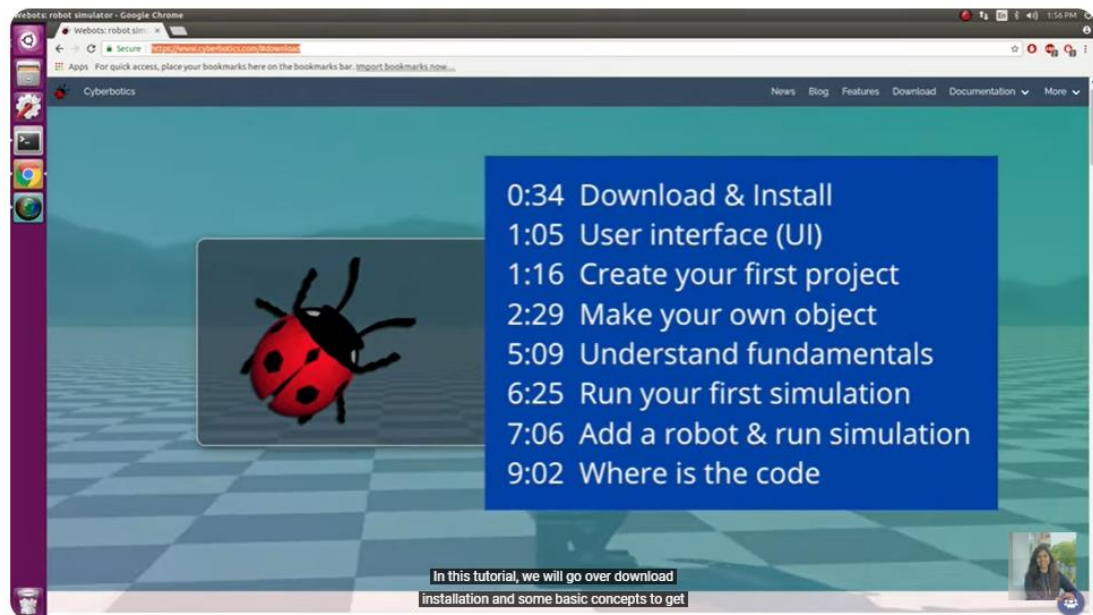


Nama: Dilara Kynta Putri Raflita

NIM: 1103204059

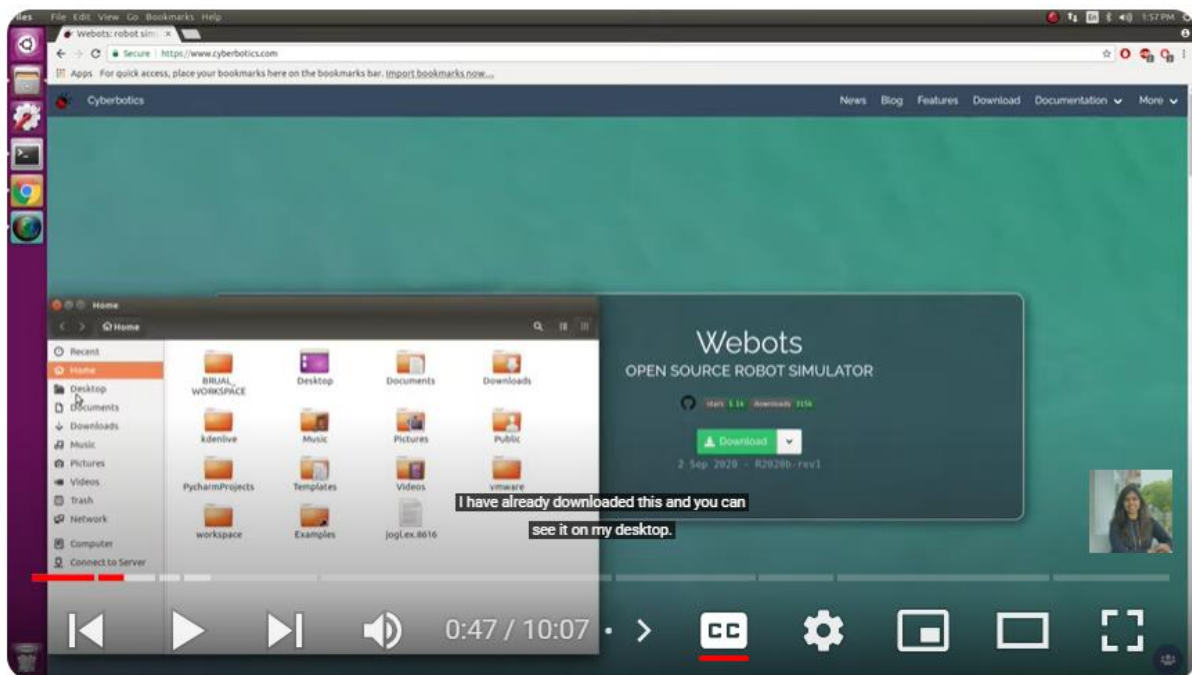
Kelas: TK-44-G4

Lecture: Webots 1-3



Introduction to webots: how to install and run your first simulation in 10 min | Webots Tutorial 1

Pada video tutorial kali ini menjelaskan bagaimana cara melakukan installasi dan running untuk simulasi pertama di Webots.



Webots Tutorial Series in Python // Get started with Rob...

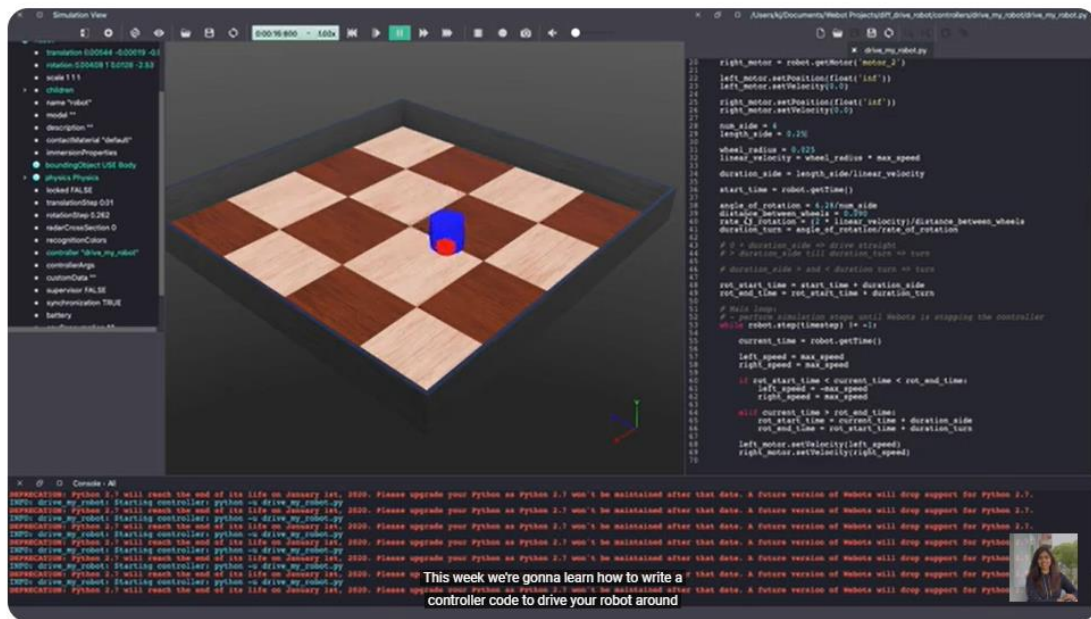


Pada langkah pertama, Kajal, selaku pemilik video tutorial ini memberi tahu kepada penonton untuk bagaimana langkah instalasi webots pada sistem ubuntu. Setelah webots terinstall, Kajal kembali memperkenalkan bagaimana isi webots di dalamnya dan kemudian dirinya juga menjelaskan bagaimana cara menambahkan objek ke dalam simulasinya. Selanjutnya, Kajal memperlihatkan bagaimana cara mengedit dan mengatur perilaku robot dengan pemahaman konsep dasar menggunakan bahasa seperti C, C++, dan Python. Di langkah terakhir, Kajal mendemonstrasikan objek robot yang telah disimulasikan.



How to design a 2 wheel differential drive robot in Webots? // Webots tutorial 2 // Kajal Gada

Pada video tutorial kedua ini lebih menjelaskan tutorial bagaimana kita akan membangun robot sendiri di dalam simulasi webot langkah pertama yang dilakukan Kajal adalah memberi tahu kepada penonton untuk membuat sebuah directory project baru serta menambahkan arena persegi panjang dan menciptakan struktur dasar robot. Kemudian langkah selanjutnya mulai membuat struktur dasar robot dengan membuat badan robot, menambahkan roda dengan engsel, dan memberikan motor pada masing-masing roda untuk menciptakan adanya pergerakan. Terakhir, Kajal menunjukkan hasil robot yang telah dibuatnya. Diharapkan pada tutorial selanjutnya, penonton mendapatkan insight bagaimana cara mengontrol robot agar dapat bergerak maju, berbelok kanan atau kiri, dan berputar di tempat.



Webots tutorial 3: Controller code to drive a differential drive robot // Webots Tutorial Python



Kajal Gada

9.74K subscribers

Subscribe



349



Share



Pada video tutorial ketiga, Kajal menjelaskan langkah-langkah untuk mulai mengemudikan robot lurus dan berputar. Dia juga menjelaskan konsep perhitungan waktu dan kecepatan untuk mengatur pergerakan robot dengan pemahaman dasar bahasa pemrograman. Tak hanya itu, Kajal juga memberikan tutorial bagaimana cara mengatur robot supaya mengikuti pola gerakan, berjalan, dan membuatnya berputar di tempat. Kajal pun turut mendemonstrasikan satu – satu pergerakan robot yang disimulasikan.