

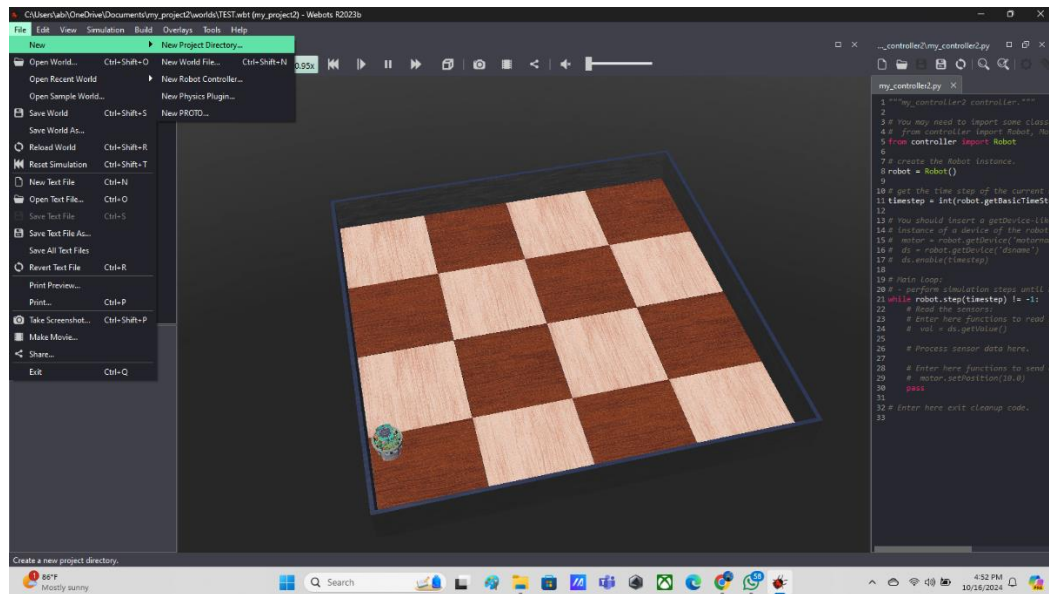
Nama : Ketut Satria Wibisana

NIM : 1103213148

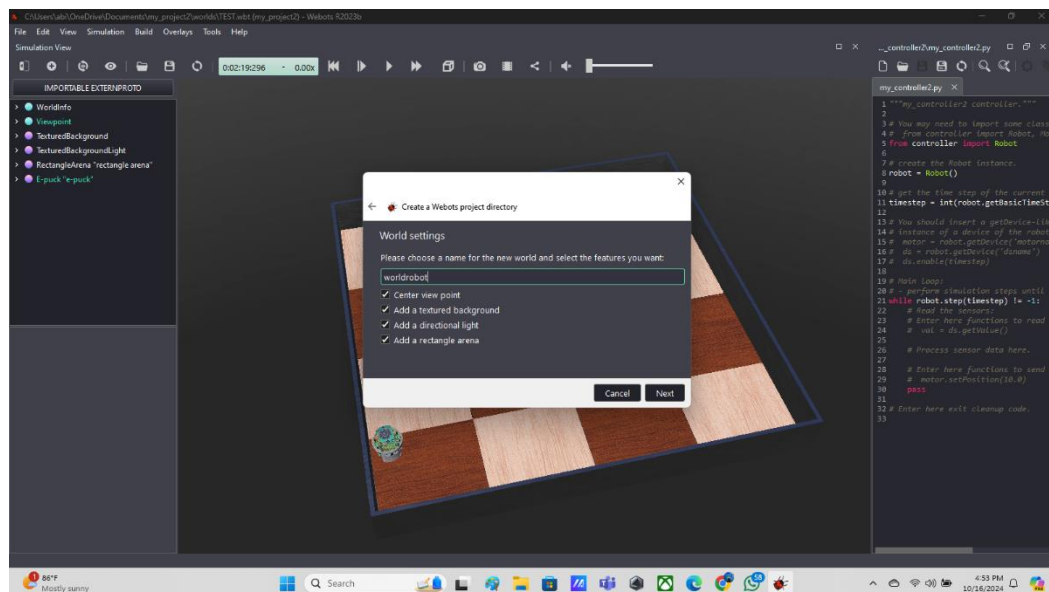
Kelas : TK-45-G09

## Langkah pengerjaan Week 3

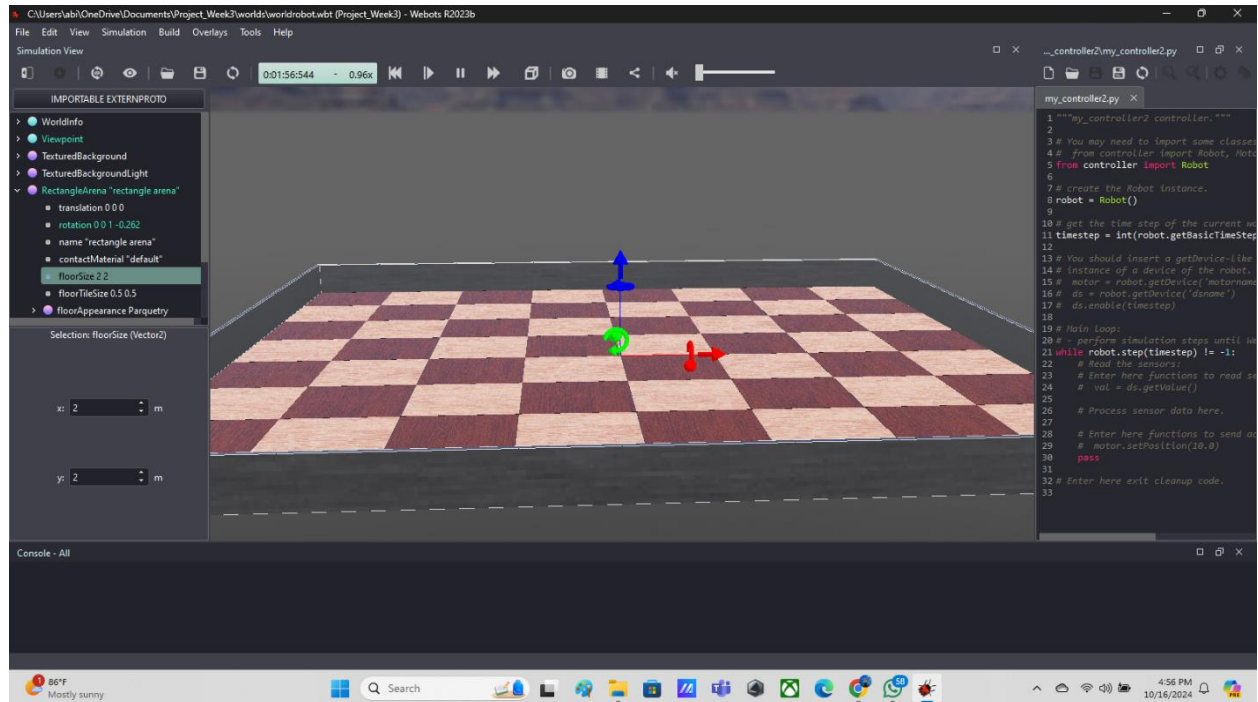
### 1. Membuat File Project Baru



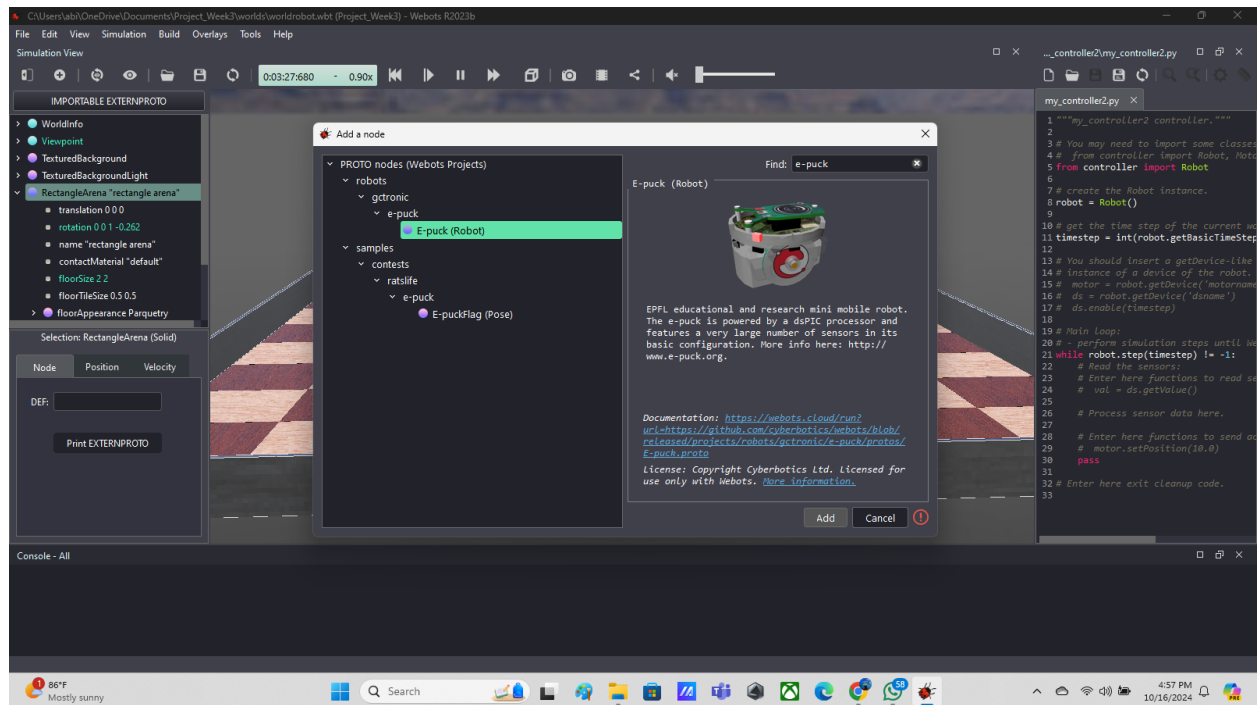
### 2. Membuat World Baru



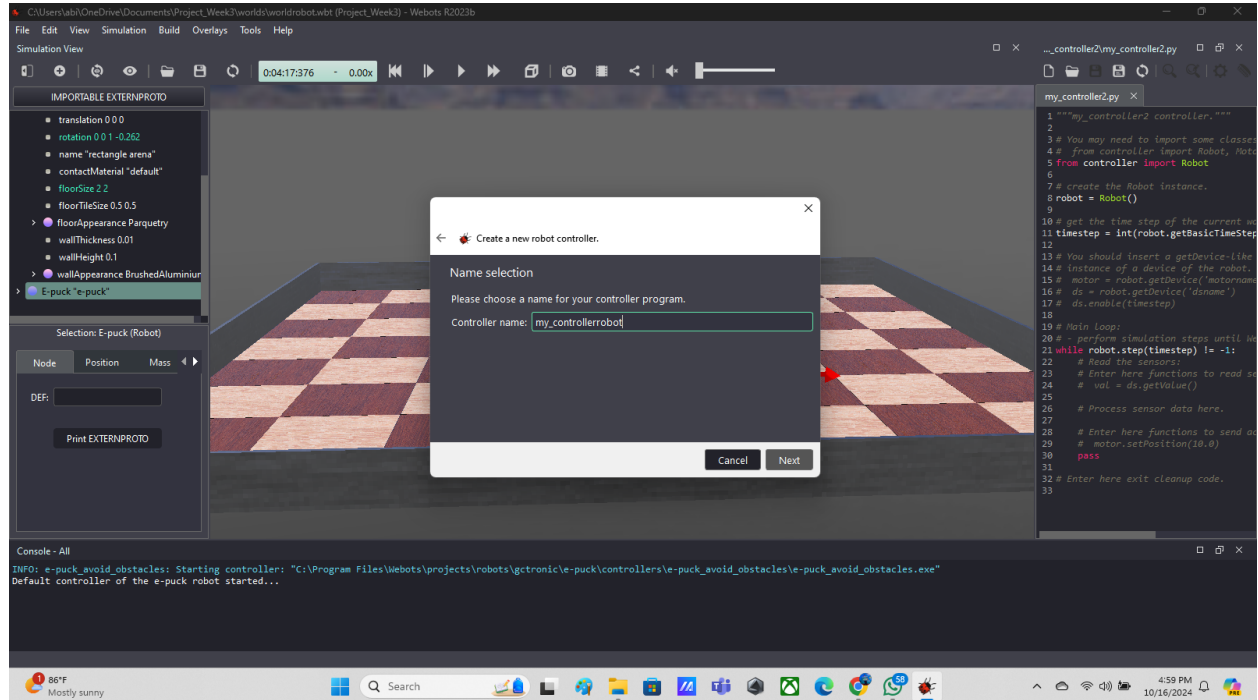
### 3. Mengatur Floor Size



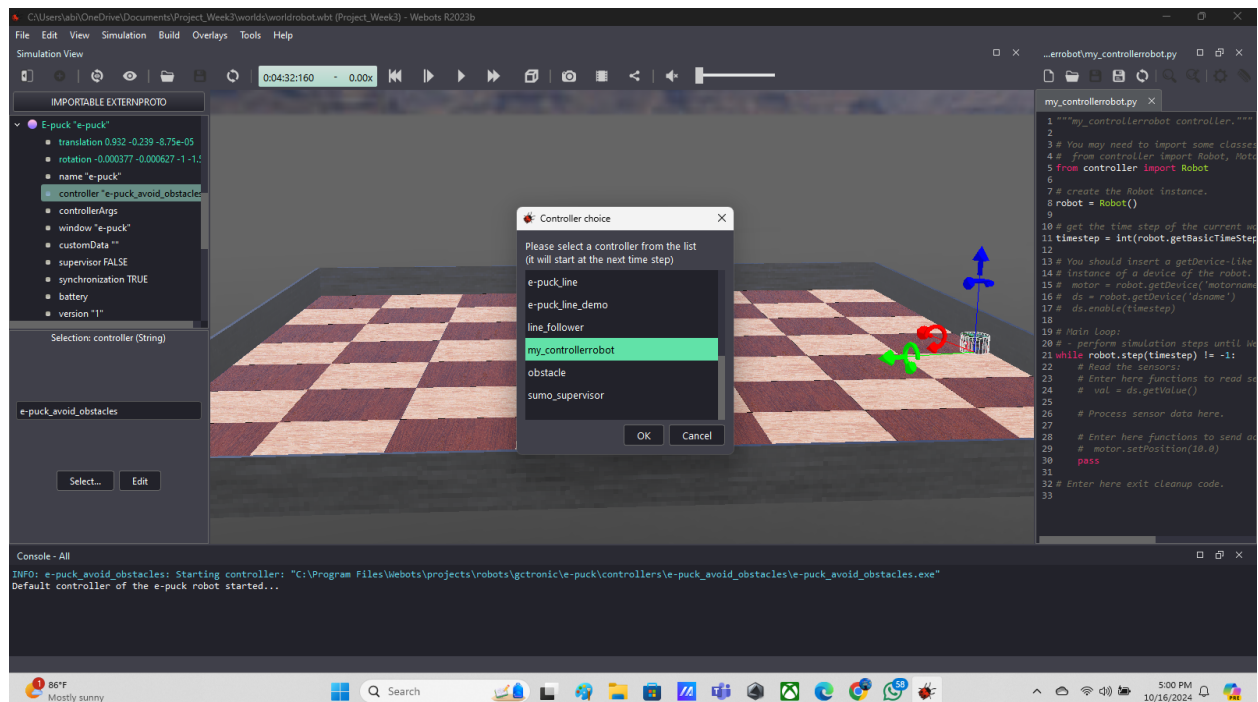
### 4. Menambahkan Robot E-puck



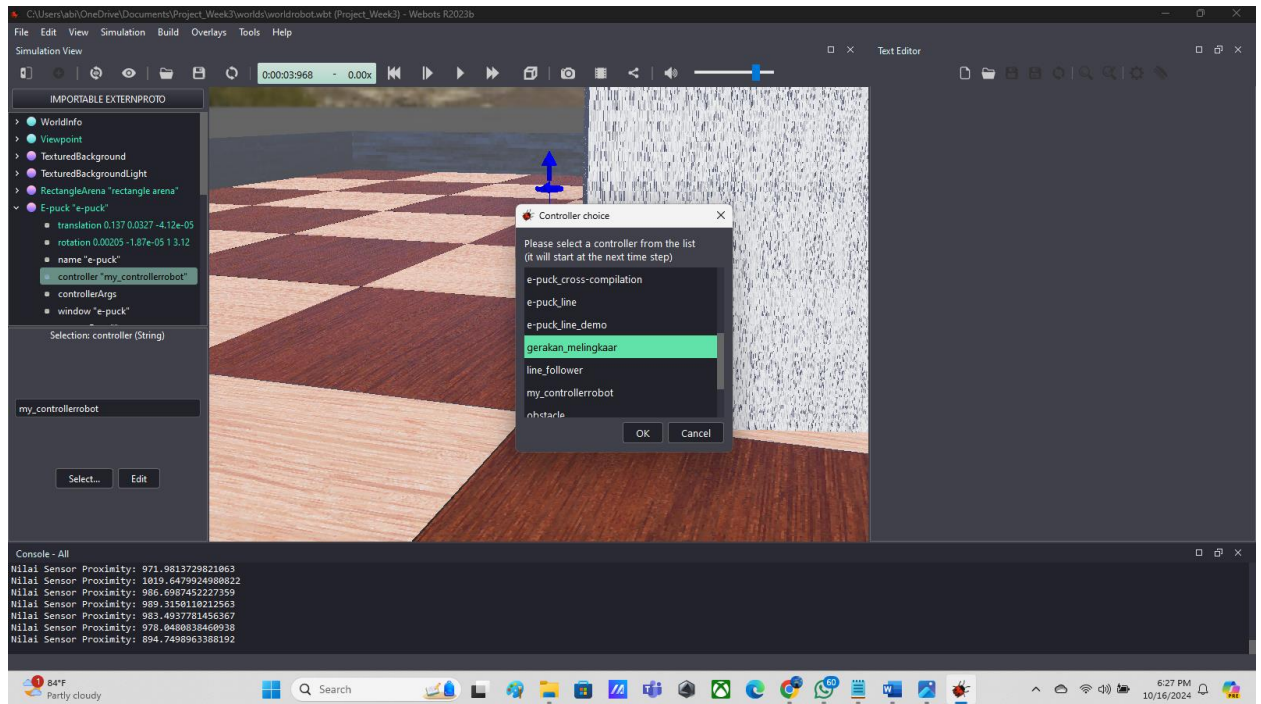
## 5. Membuat Controller baru untuk Robot



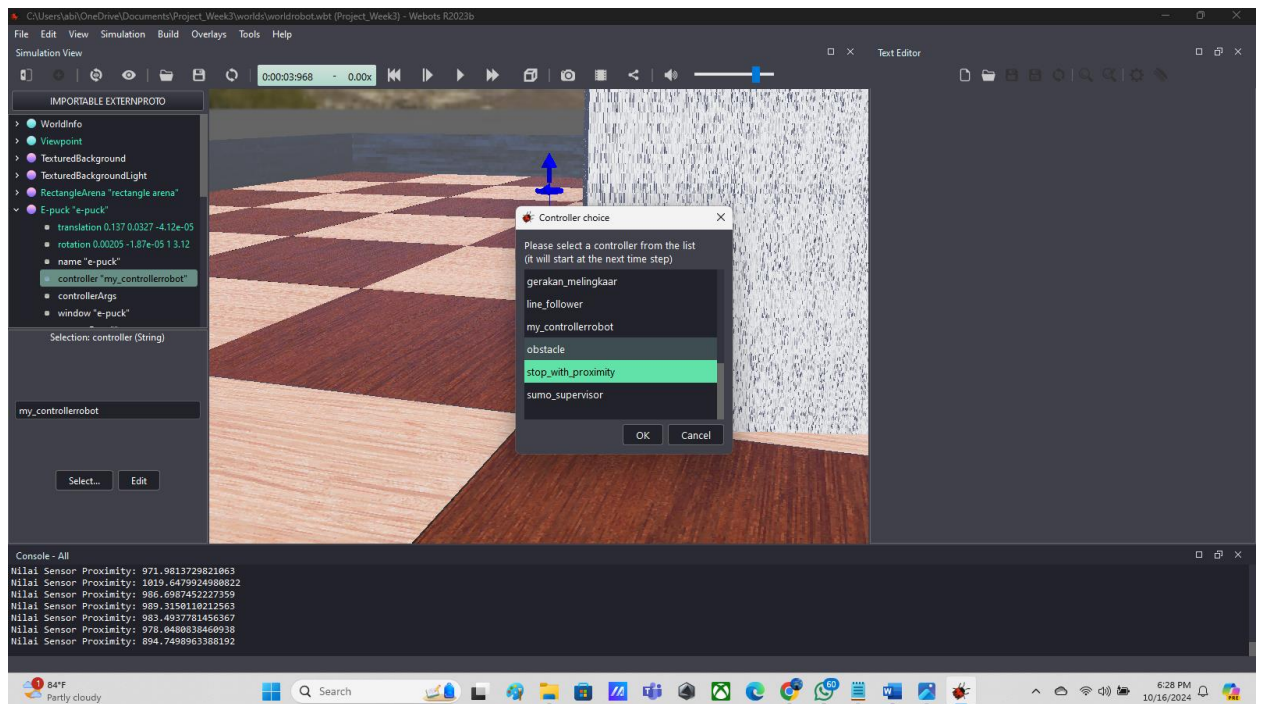
## 6. Pada simulasi 1 ganti Controller pada Robot e-puck dengan controller yang sudah dibuat sebelumnya, dan buat kode untuk membuat robot bergerak maju tanpa henti.



7. Pada simulasi 2 ganti controller e-puck dengan nama controller yang sudah dibuat seperti dibawah, dan buatlah kode untuk membuat robot bergerak melingkar.



8. Pada Simulasi 3 ganti controller e-puck dengan nama controller yang sudah dibuat seperti dibawah, dan buatlah kode untuk membuat robot berhenti saat mendeteksi objek didepannya.





9. Tambahkan robot bernama wall untuk menghalangi robot agar robot dapat mendeteksi objek didepannya dan membuat robot berhenti

