



UTS ROBOTIKA  
FAUZI ANANTA  
1103194110  
TK-43-GAB

# SELF-BALANCING DIFFERENTIAL DRIVE BASED MOBILE ROBOT (KS0193) MODELLED IN WEBOTS ENVIRONMENT.

Self balancing robot ini menggunakan bantuan akselerometer dan mikrokontroler Arduino, robot harus dikendalikan setepat mungkin agar tetap dalam posisi vertikal.

# PERTAMA

Buat Github dan masukan file dari penulis yang ingin digunakan

The screenshot shows the GitHub interface for a repository named 'Robotika' by user 'FauziAnanta001'. The repository is public and has 1 branch (main) and 0 tags. The 'Code' tab is selected, showing a table of files to be added via upload. The files include 'controllers', 'libraries', 'protos', 'worlds', 'LICENSE', and 'README.md', all added 7 minutes ago. The right sidebar shows the repository's 'About' section, including the README, MIT license, 0 stars, 1 watching, and 0 forks. The 'Releases' section indicates no releases have been published.

Search or jump to... Pull requests Issues Codespaces Marketplace Explore

FauziAnanta001 / Robotika Public

Pin Unwatch 1 Fork 0 Star 0

<> Code Issues Pull requests Actions Projects Wiki Security Insights Settings

main 1 branch 0 tags

Go to file Add file <> Code

FauziAnanta001 Add files via upload d246bca 7 minutes ago 1 commit		
controllers	Add files via upload	7 minutes ago
libraries	Add files via upload	7 minutes ago
protos	Add files via upload	7 minutes ago
worlds	Add files via upload	7 minutes ago
LICENSE	Add files via upload	7 minutes ago
README.md	Add files via upload	7 minutes ago

About

UTS Robotika

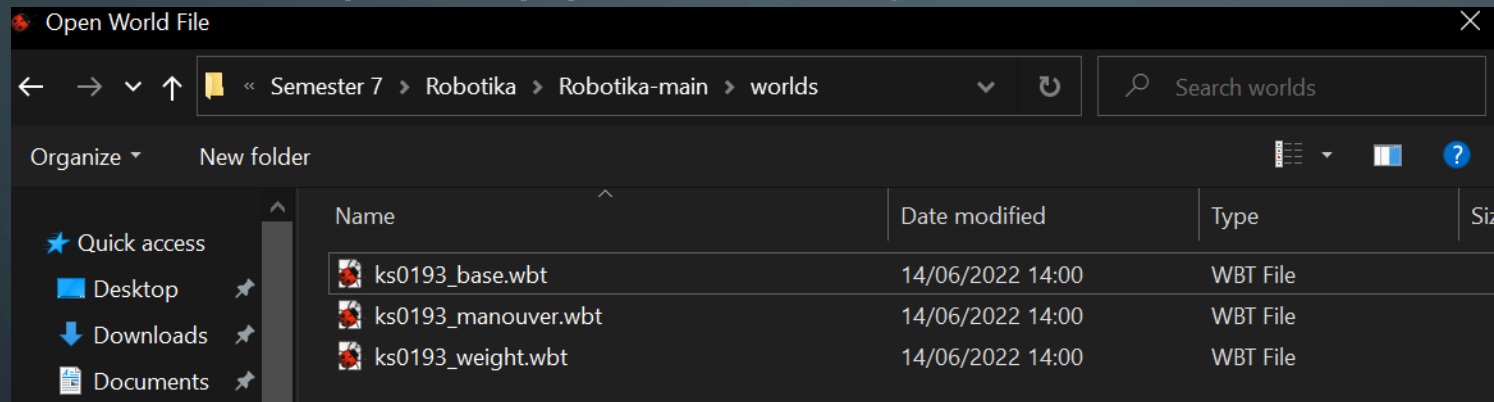
- Readme
- MIT license
- 0 stars
- 1 watching
- 0 forks

Releases

No releases published  
[Create a new release](#)

# KEDUA

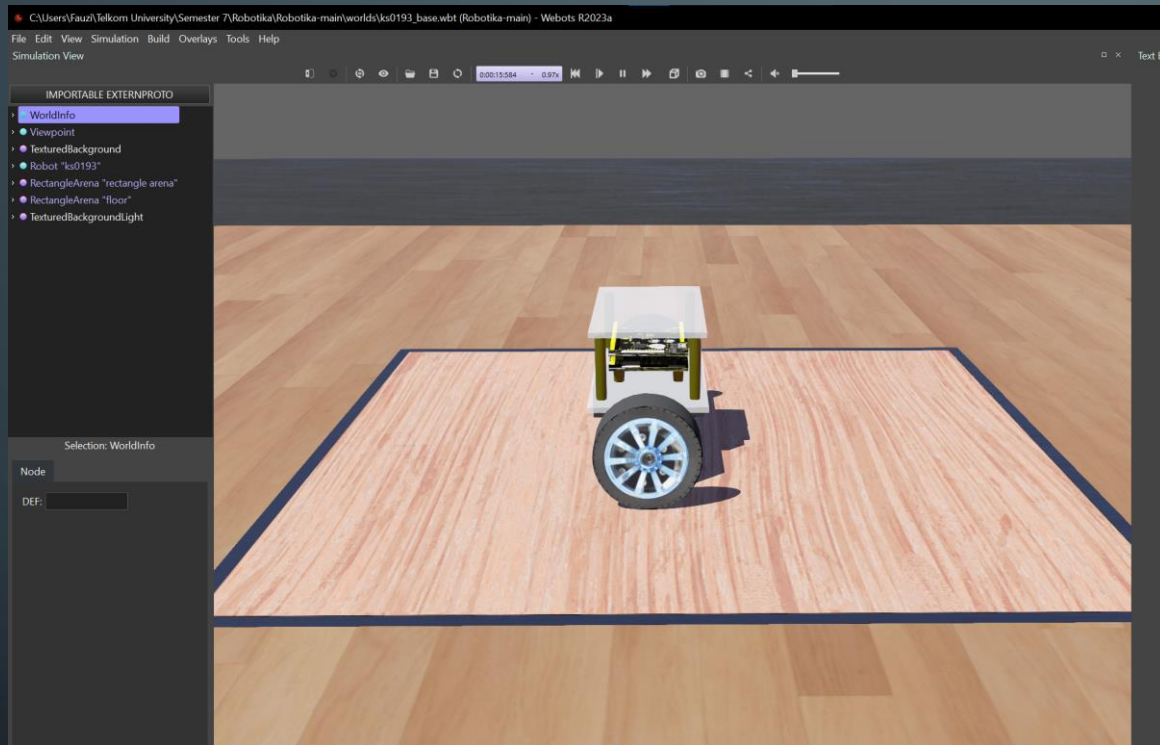
Download repository penulis sebagai berikut



Pada gambar diatas, terdapat 3 file yaitu:

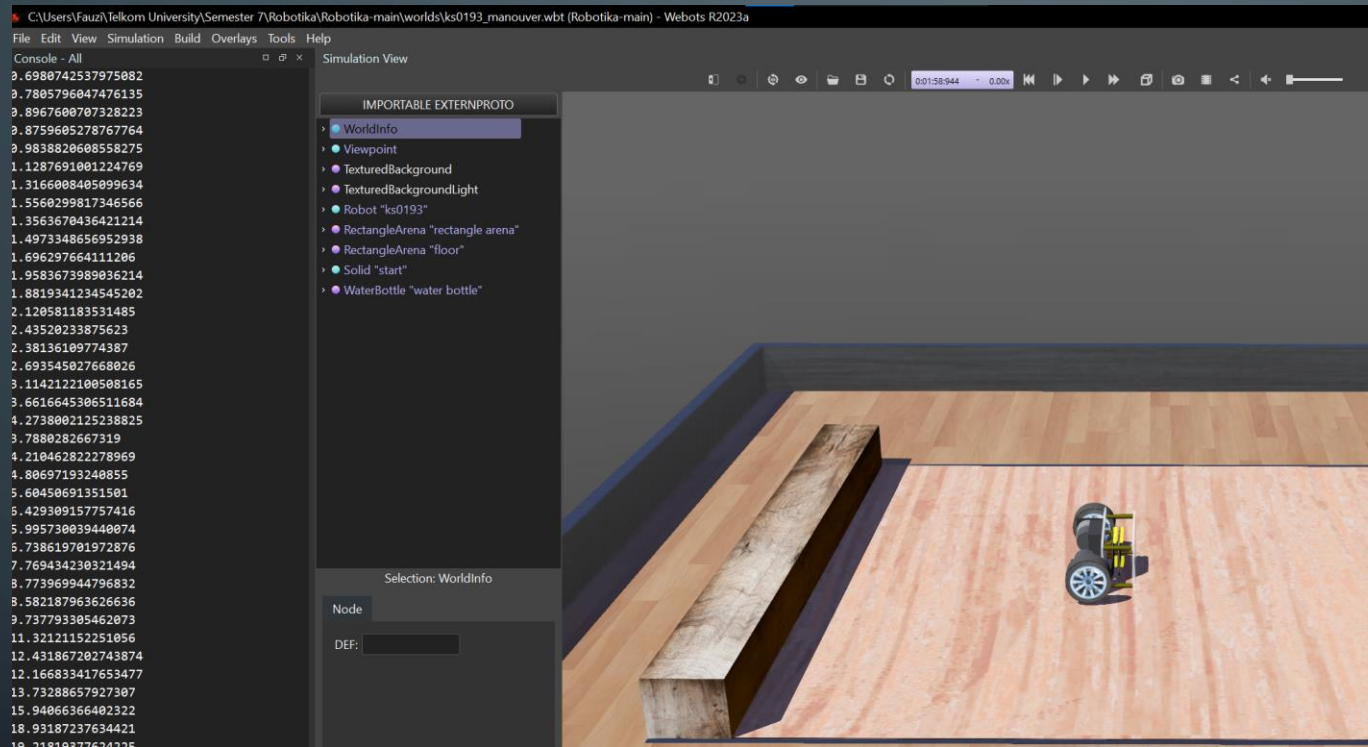
1. ks0193\_base.wbt
2. ks0193\_manouver.wbt
3. ks0193\_weight.wbt

# KS0193\_BASE.WBT



Pada KS0193\_BASE ini penulis menjelaskan bahwa robot akan melakukan keseimbangan pada dirinya, terkadang robot akan melaju dan jatuh ataupun tidak sama sekali.

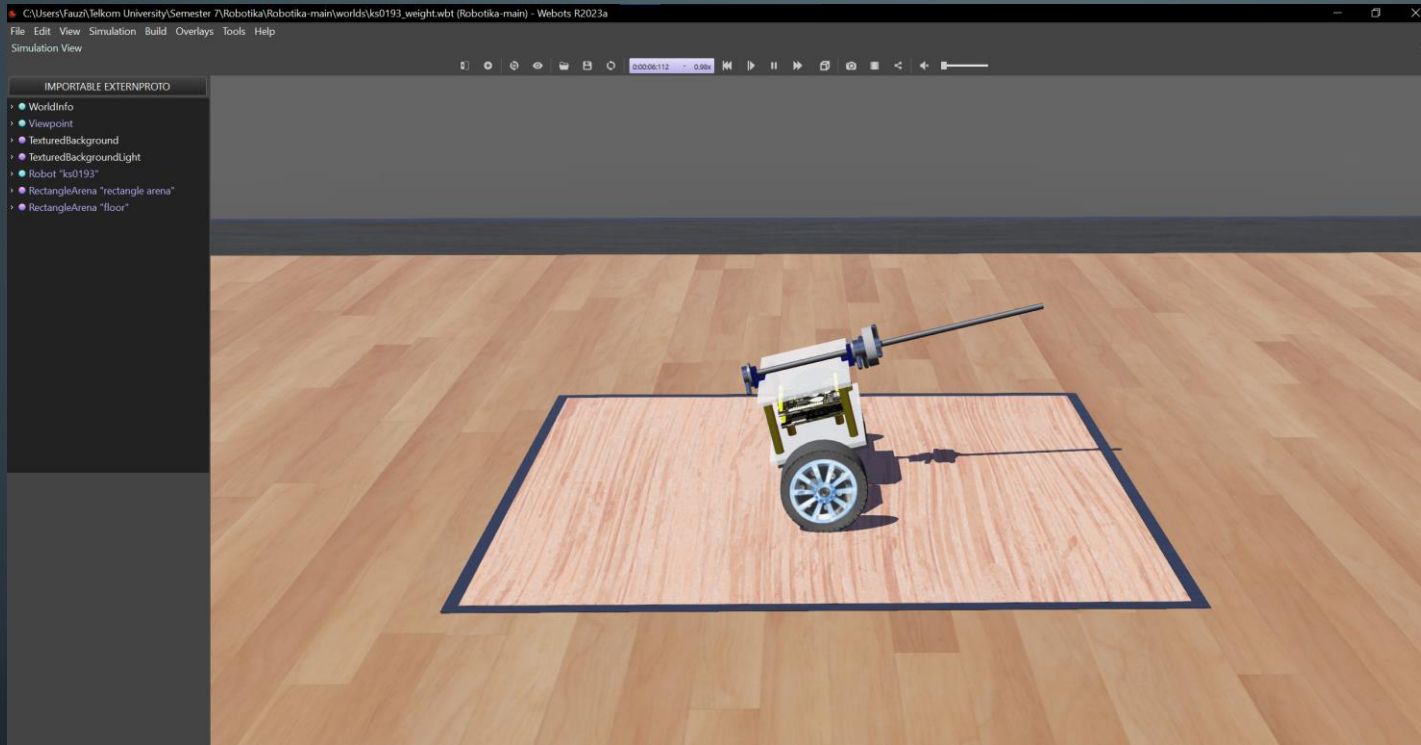
# KS0193\_MANOUEVER.WBT



Pada Test KS0193\_MANOUEVER ini robot akan melakukan pergerakan manuver untuk melihat seberapa jauh robot itu akan bergerak, selama pengetesan hasil berbeda-beda tetapi robot akan jatuh pada akhir pengetesan.



# KS0193\_WEIGHT.WBT



Pada test KS0193\_WEIGHT ini robot akan diberikan pemberat diatasnya agar mendapatkan kestabilan pada robot tersebut. Hasil yang didapatkan adalah robot akan bergerak kedepan dan kebelakang tetapi robot akan tetap stabil dikarenakan beban yang ada.