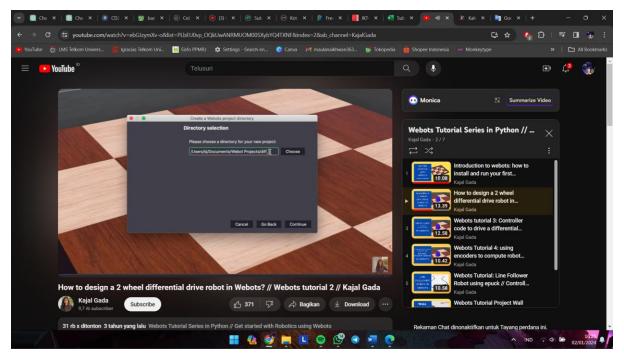
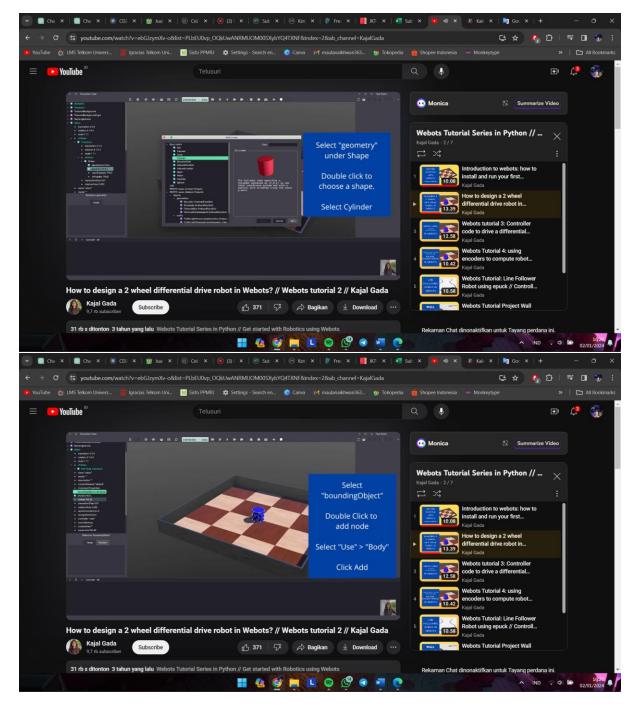
Webost in python 1-3

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

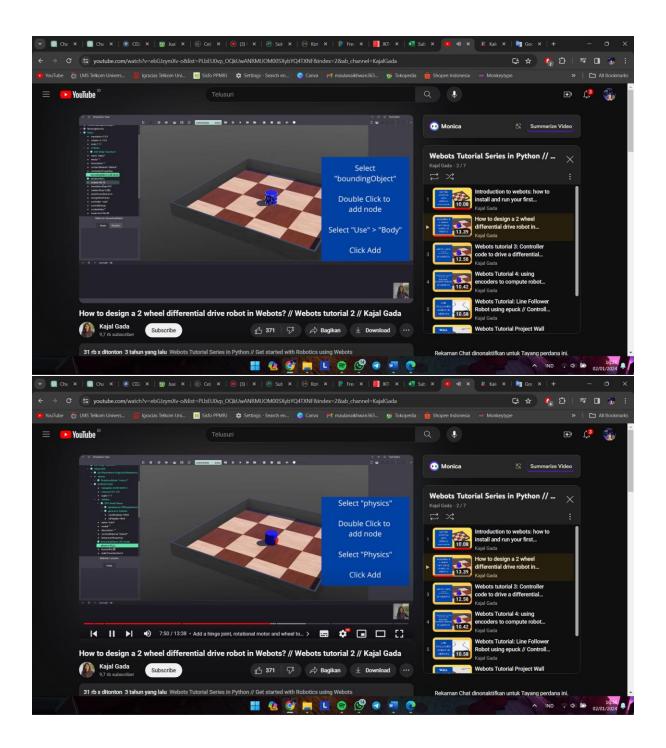
1. Membuat projek terlebih dahulu.

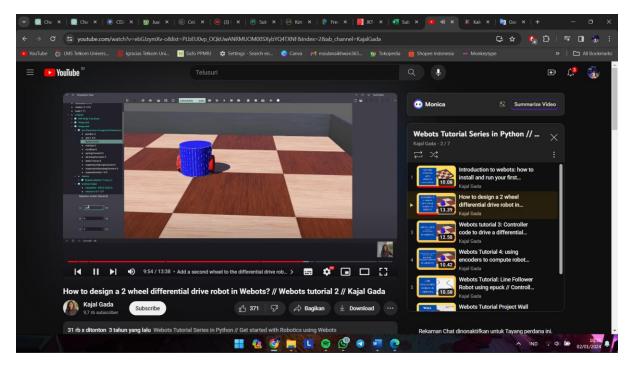


2. Membuat badan robot dan node robot.

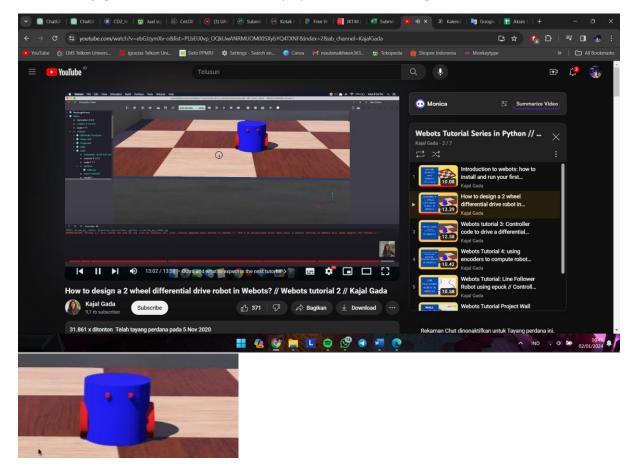


3. Lalu tambahkan roda, motor untuk rotasi dan lainnya. Roda dan motor digunakan agar robot nantinya bisa bergerak sesuai dengan apa yang kita programkan.





4. Kita juga bisa menambahkan beberapa perintilan sesuai dengan kehendak/kreatifitas kita



5. Nantinya robot bisa digerakkan dengan roda yang ditambahkan tadi

