

Nama : Widiono
NIM : 1103210060

Analisis

Kode program tersebut merupakan implementasi sederhana untuk mengontrol pergerakan sebuah robot menggunakan perangkat lunak Webots. Pada awalnya, fungsi `"wb_robot_init()"` dipanggil untuk menginisialisasi lingkungan robot. Dua motor pada robot, yakni motor kanan dan kiri, diidentifikasi melalui fungsi `"wb_robot_get_device()"` dengan nama perangkat masing-masing sebagai parameter. Setelah itu, posisi motor diatur menjadi tak terbatas (INFINITY) menggunakan fungsi `"wb_motor_set_position()"`, sehingga memungkinkan motor berputar terus-menerus tanpa batasan sudut rotasi.

Pada bagian utama (main loop), setiap langkah simulasi diproses menggunakan fungsi `"wb_robot_step()"` dengan interval waktu yang telah ditentukan (TIME_STEP). Dalam setiap langkah, kecepatan motor kanan diatur ke nilai positif (5.0), sementara motor kiri diatur ke nilai negatif (-5.0). Hal ini menyebabkan kedua motor berputar dengan arah yang berlawanan, yang secara fisik akan membuat robot berputar di tempat dengan sumbu rotasi di tengah kedua roda. Kode ini menunjukkan cara sederhana untuk mengontrol pergerakan dasar robot dengan memanfaatkan fitur aktuator pada Webots.