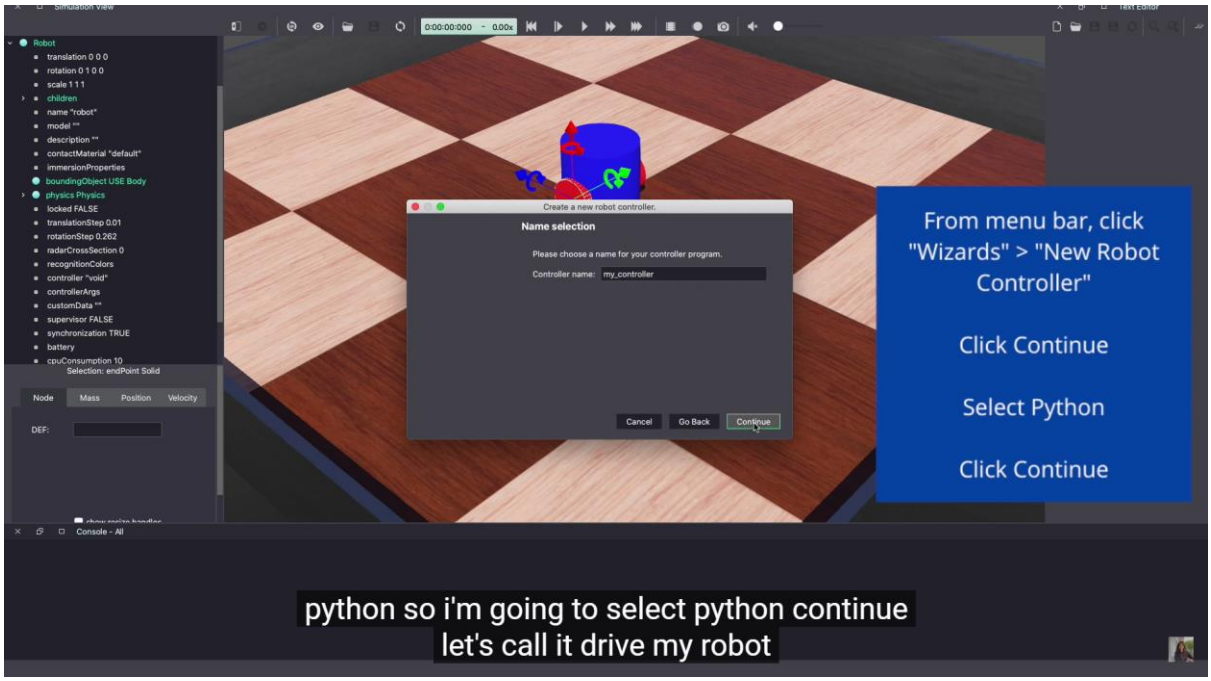
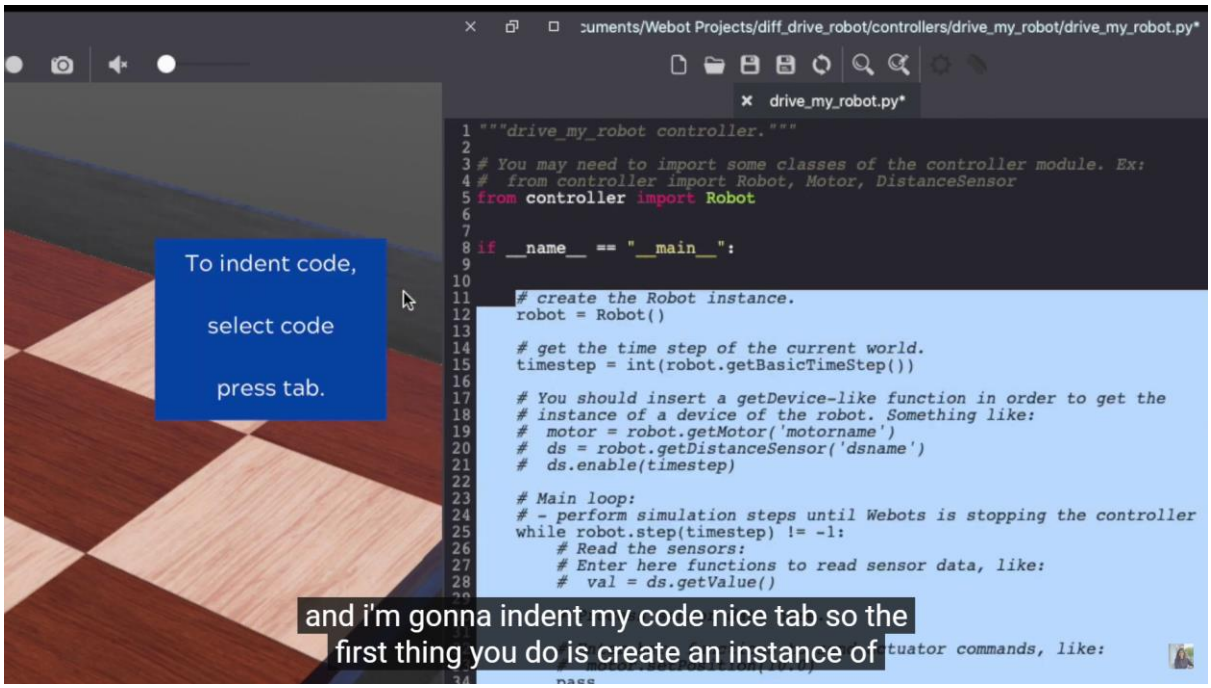
Nama : Ichlasul Al Gifari

NIM : 1103204236

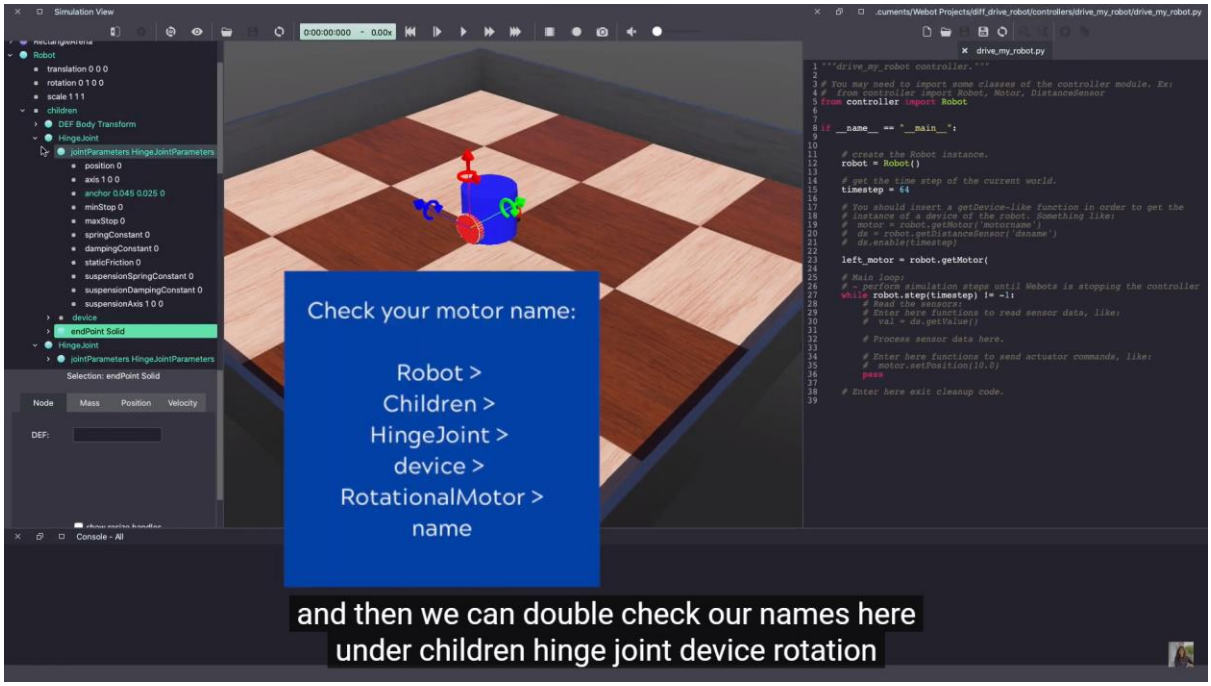
Tugas Lecture 10 Robotik

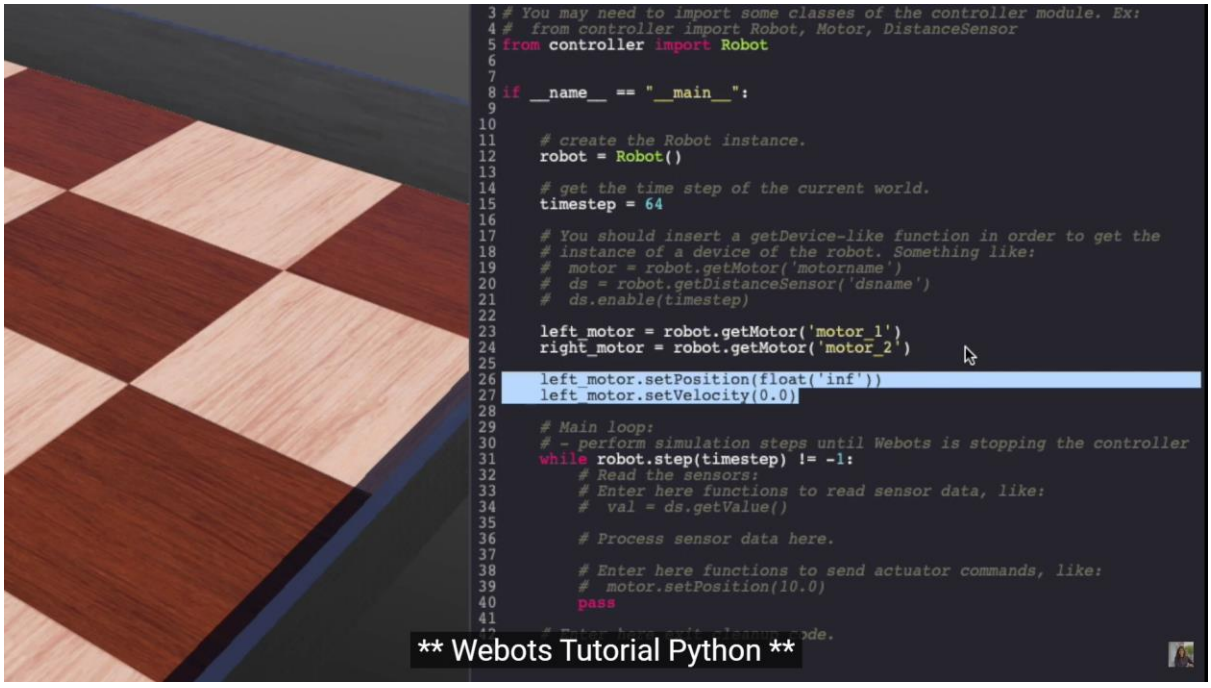


Tahap pertama, buat sistem control untuk robot webots dengan python

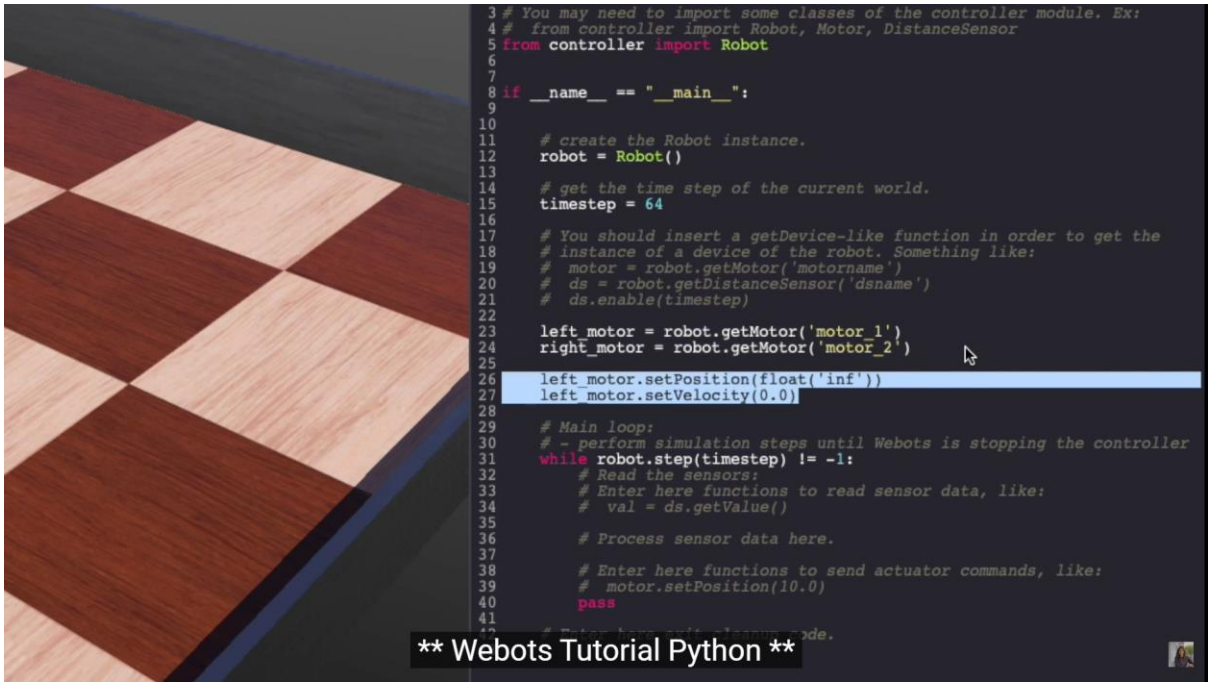


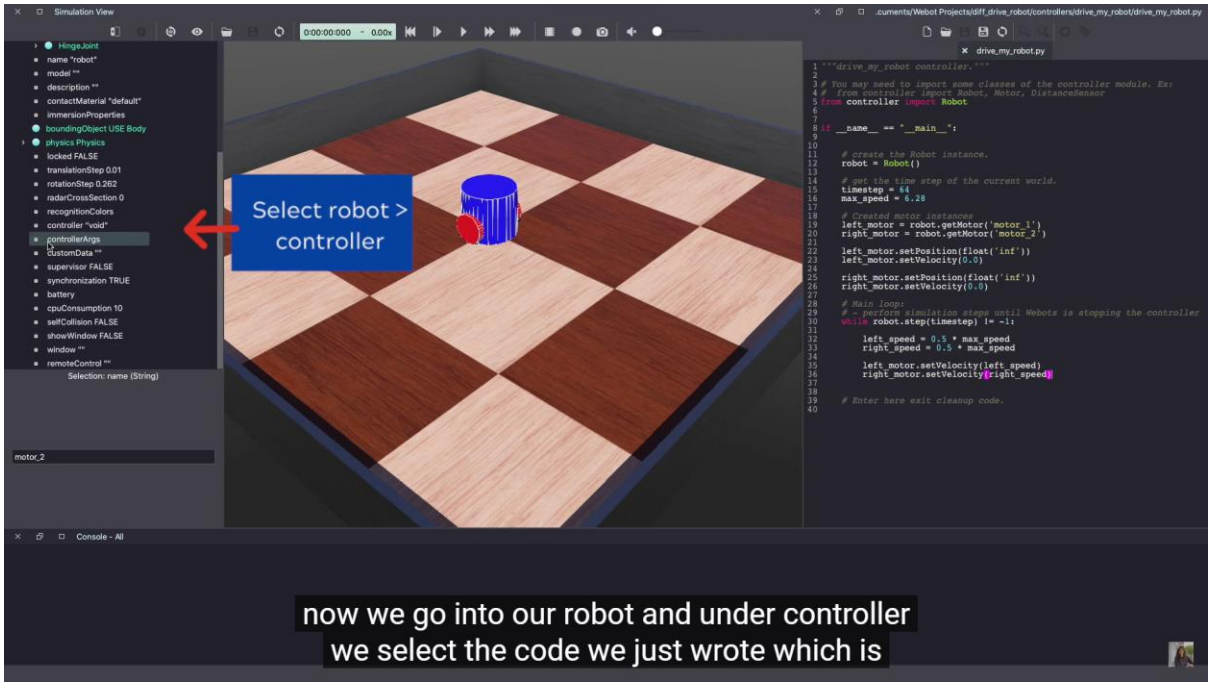
Pada gambar diatas terlihat tampilan code yang ada pada Bahasa pyton di visual code.



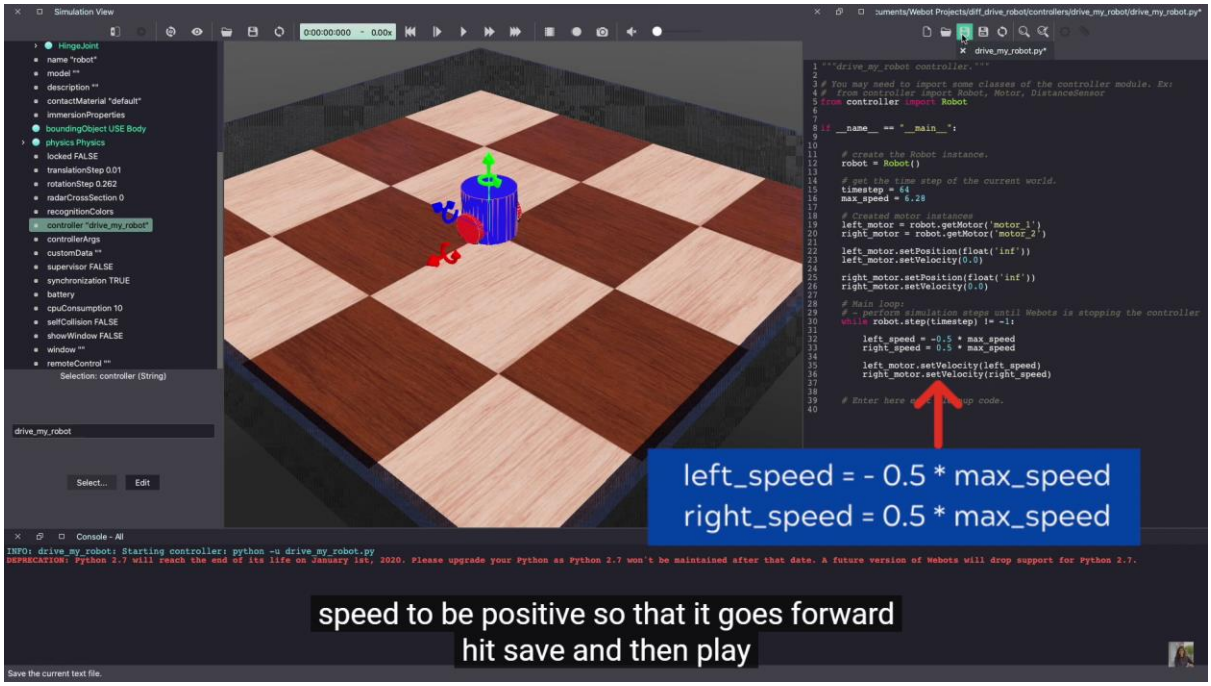


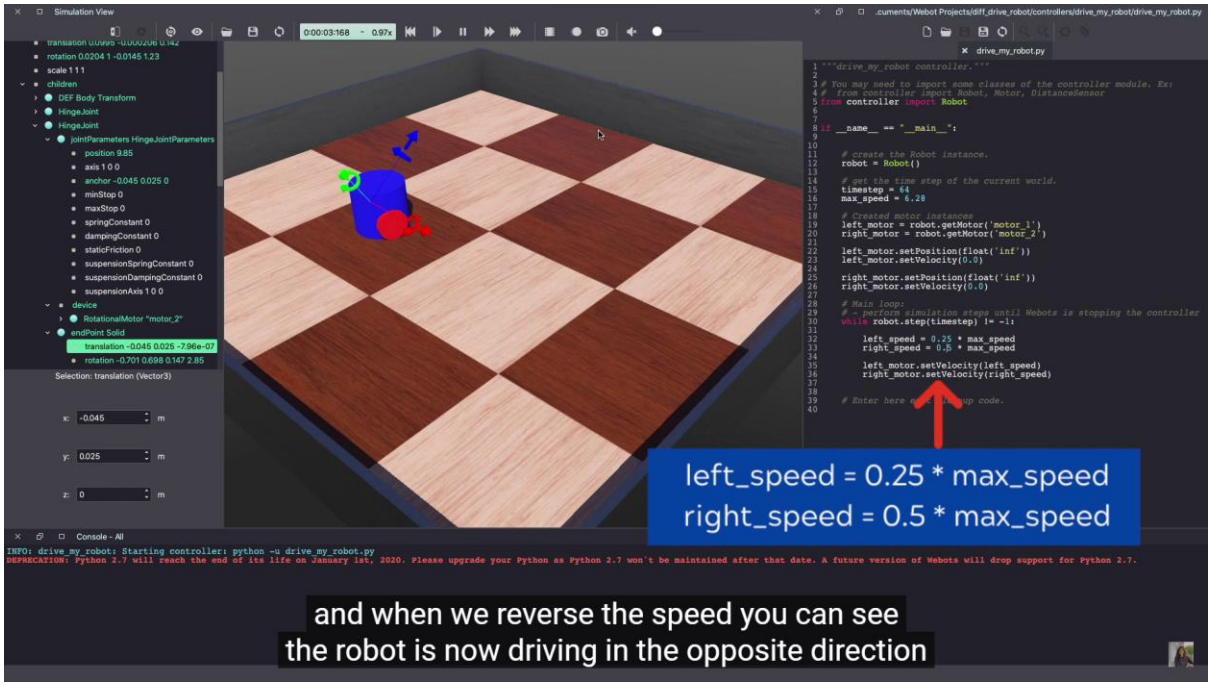
Pada perintah yang ada pada bahsa python diatas diperintahkan untuk membuat perintah baru dengan motor controller untuk menjalankan robot.



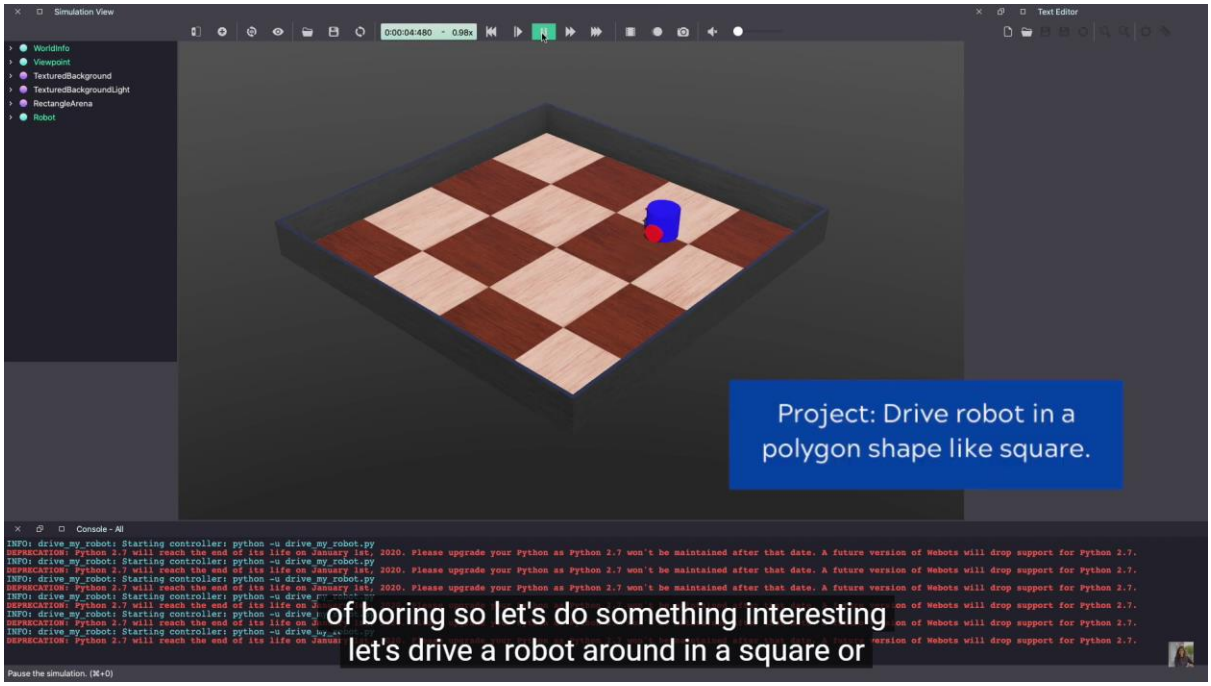


Lalu menambahkan driving straight atau berjalan lurus untuk robot setelah menambahkan perintah pada kodingan Bahasa python di sebelah kanan.

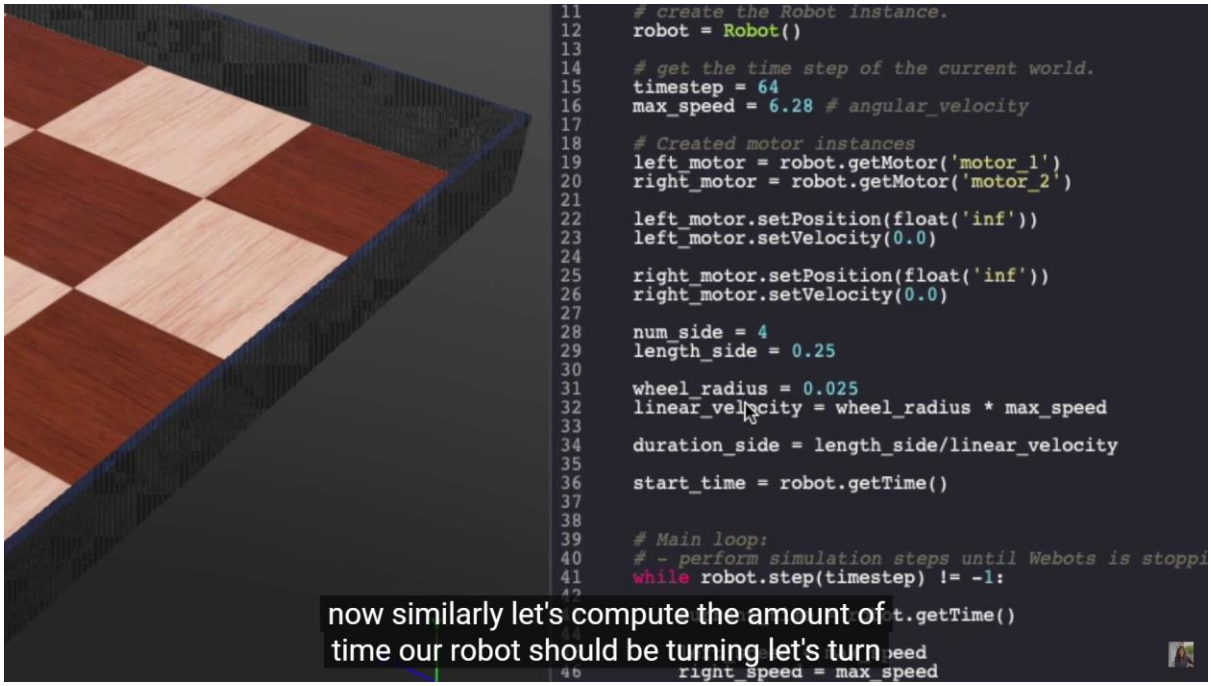


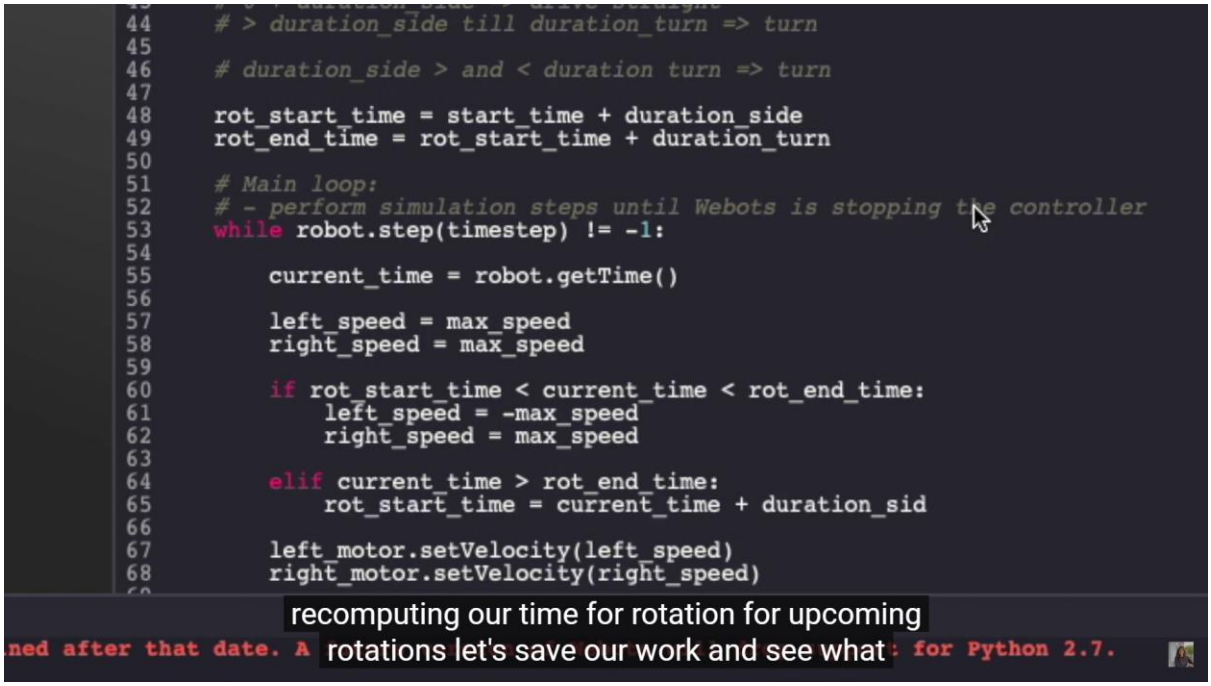


Sesuaikan kecepatan kanan atau kiri robot saat bergerak dengan mengganti perintah yang ada pada codingan Bahasa python.

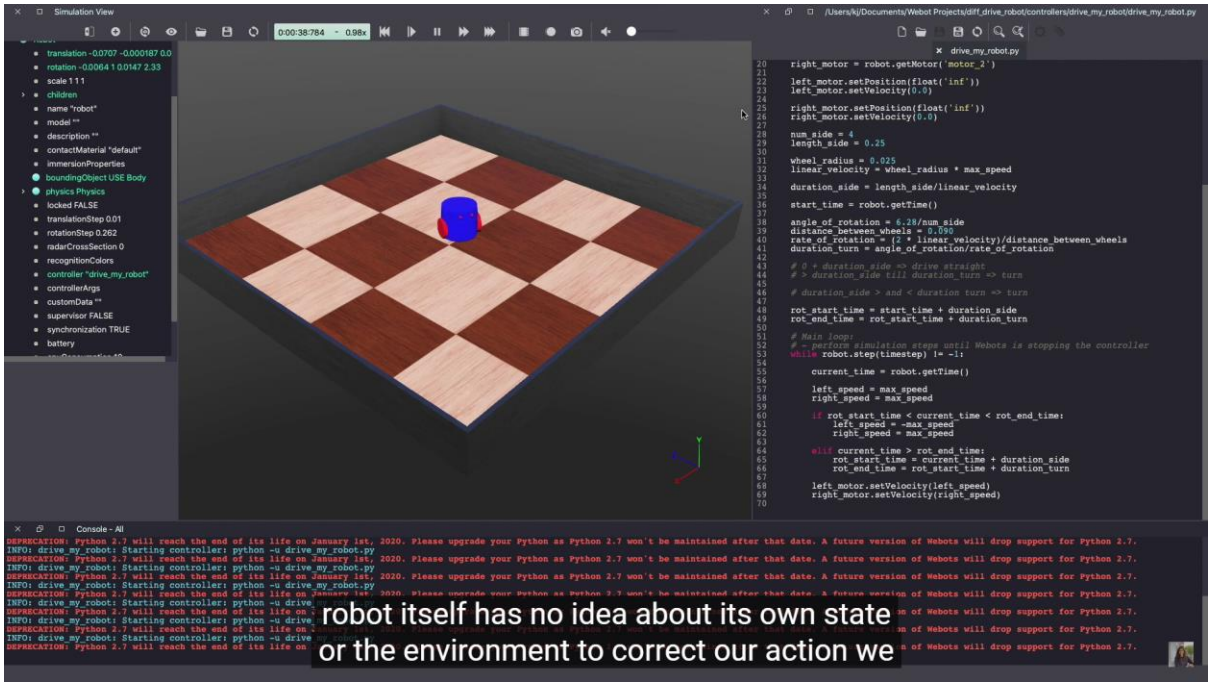


Tampilan project robot saat bergerak memutari peta.





Tambahkan beberapa kodingan untuk menjalankan polygon shape pada robot webots.



Setelah di run maka akan terlihat open loop yang terjadi pada robot dan juga kebalikannya closed loop system pada robot.