

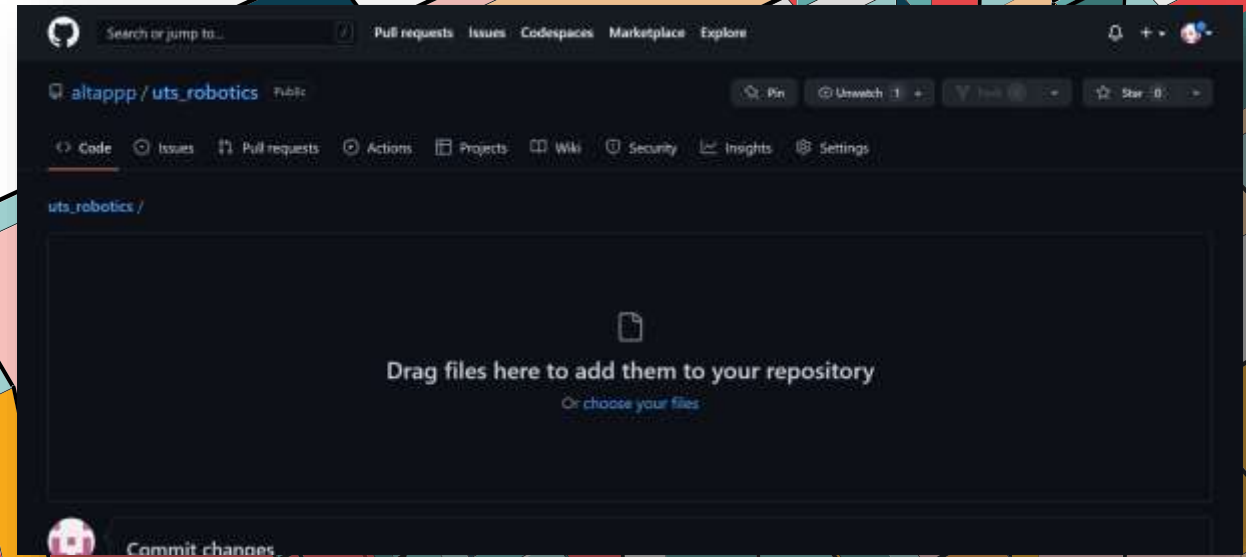


# **UTS ROBOTICS AUTONOMY**

Muhammad Althaf Dhiaulhaq  
1103194046

# FIRST STEP

Penulis melakukan cloning GitHub yang disediakan pada soal, dan upload pada Repository penulis



# SECOND STEP

## PENGINSTALLAN PACKAGE

### SIMPLE\_PID

```
C:\Users\nurya>pip install simple_pid
Collecting simple_pid
  Downloading simple_pid-1.0.1-py2.py3-none-any.whl (8.1 kB)
Installing collected packages: simple_pid
Successfully installed simple_pid-1.0.1

[notice] A new release of pip available: 22.2.2 -> 22.3.1
[notice] To update, run: C:\Users\nurya\AppData\Local\Microsoft\WindowsApps\PythonSoftwareFoundation.Python.3.10_qbz5n2kfra8p0\python.exe -m pip install --upgrade pip
```

### PENGINSTALLAN NUMPY

```
C:\Users\nurya>pip install numpy
Collecting numpy
  Downloading numpy-1.23.5-cp310-cp310-win_amd64.whl (14.6 MB)
    ----- 14.6/14.6 MB 8.1 MB/s eta 0:00:00
Installing collected packages: numpy
  WARNING: The script f2py.exe is installed in 'C:\Users\nurya\AppData\Local\Packages\PythonSoftwareFoundation.Python.3.10_qbz5n2kfra8p0\LocalCache\local-packages\Python310\Scripts' which is not on PATH.
  Consider adding this directory to PATH or, if you prefer to suppress this warning, use --no-warn-script-location.
Successfully installed numpy-1.23.5

[notice] A new release of pip available: 22.2.2 -> 22.3.1
[notice] To update, run: C:\Users\nurya\AppData\Local\Microsoft\WindowsApps\PythonSoftwareFoundation.Python.3.10_qbz5n2kfra8p0\python.exe -m pip install --upgrade pip
```



# THIRD STEP

Download File WBT atau Webots file

 ks0193_base	14/06/2022 14:00	WBT File
 ks0193_manouver	14/06/2022 14:00	WBT File
 ks0193_weight	14/06/2022 14:00	WBT File

Penginstallan 3 file webots yang tersedia pada file yang telah dicloning

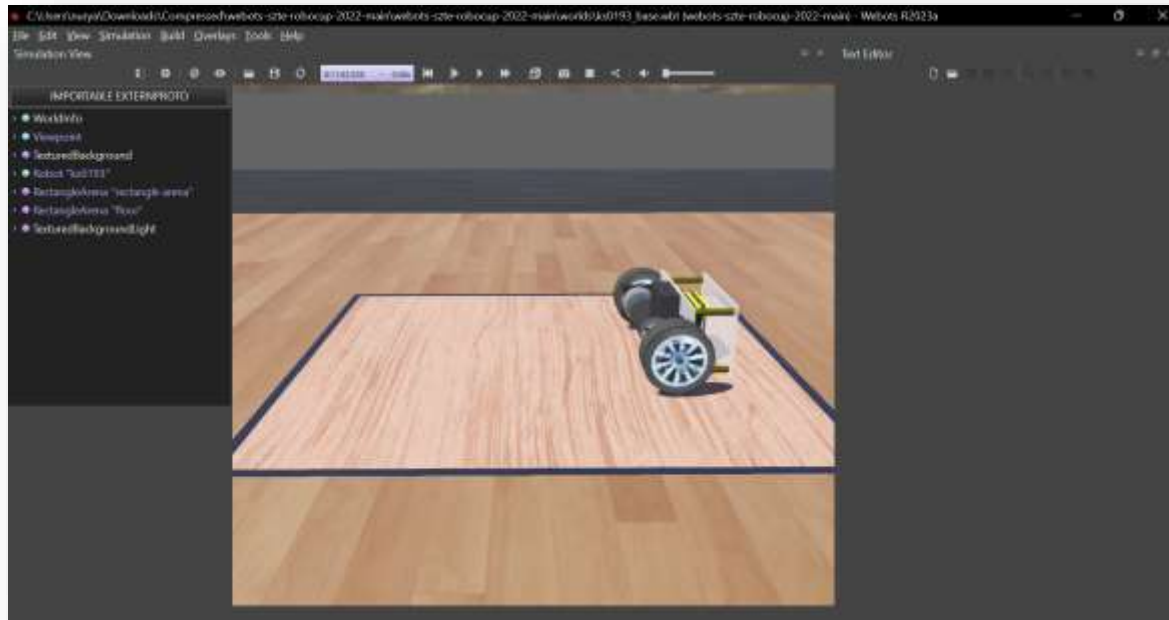
# FORTH STEP

## PENGINSTALLAN WEBOTS OPEN SOURCE ROBOT SIMULATOR



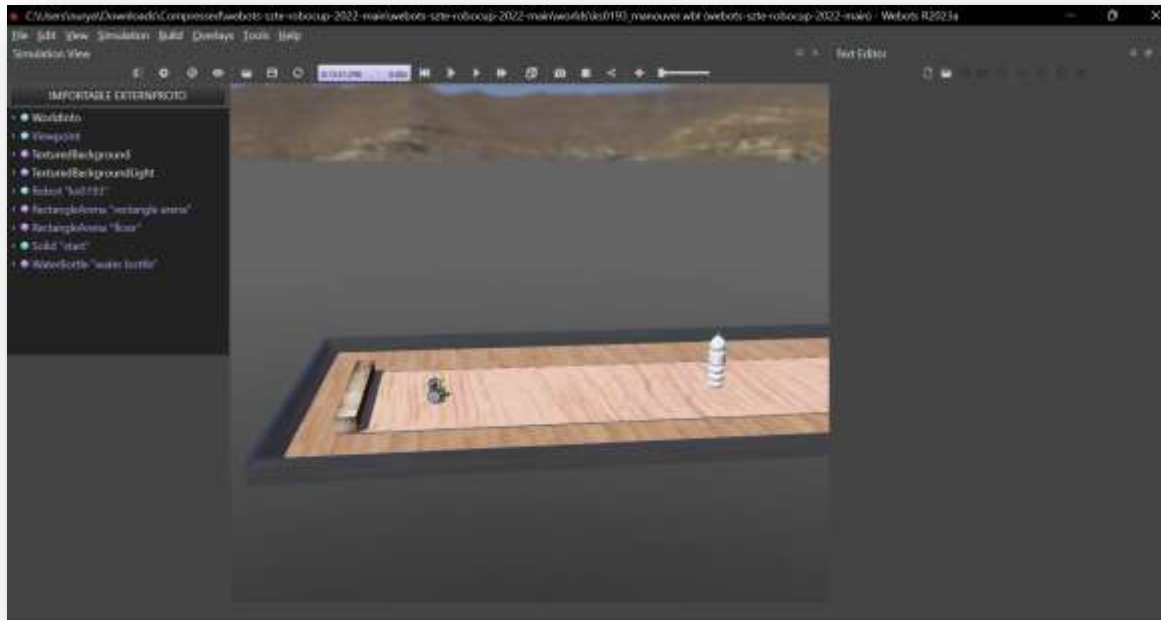
Penulis melakukan penginstallan webots open source robot simulator, untuk menguji coba file yang telah didownload diatas

# FIFTH STEP



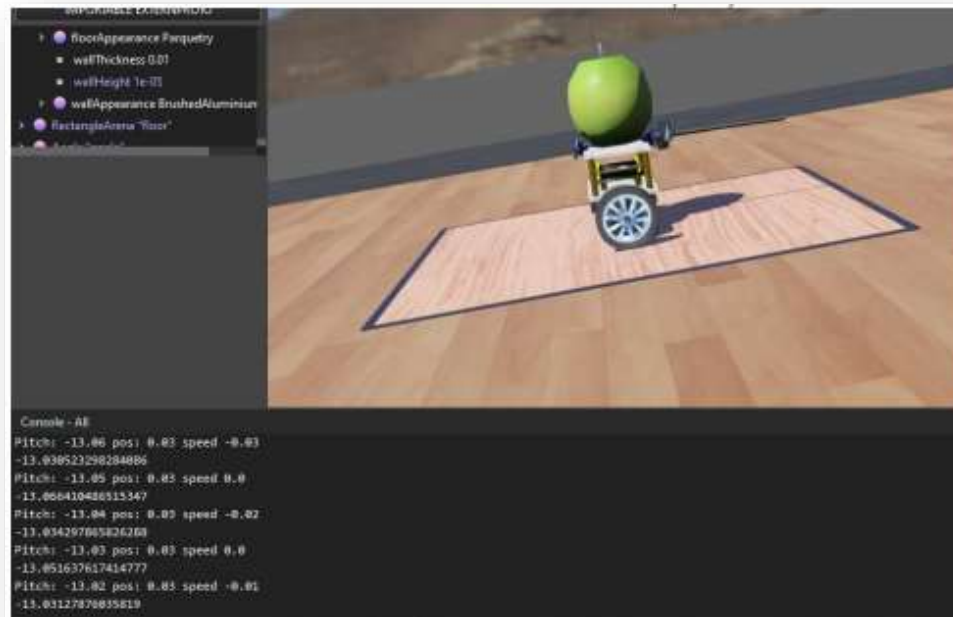
Percobaan pertama membuka file ks0193\_base, dimana robot ini melakukan keseimbangan, kemudian pada menit 11:52 robot tersebut kehilangan keseimbangan.

# FIFTH STEP



Percobaan kedua membuka file ks0193\_manouver, dimana robot ini melakukan percobaan untuk jalan dan bermanuver untuk menabrak botol, kemudian pada menit 13:31 robot tersebut kehilangan keseimbangan dan terjatuh.

# FIFTH STEP



Percobaan ketiga membuka file ks0193\_weight, dimana robot ini melakukan percobaan untuk menahan beban objek apel, robot ini bisa menahan keseimbangan objek apel tersebut dengan baik.



**THANK YOU**