

Nama : Ardhien Fadhillah Suhartono

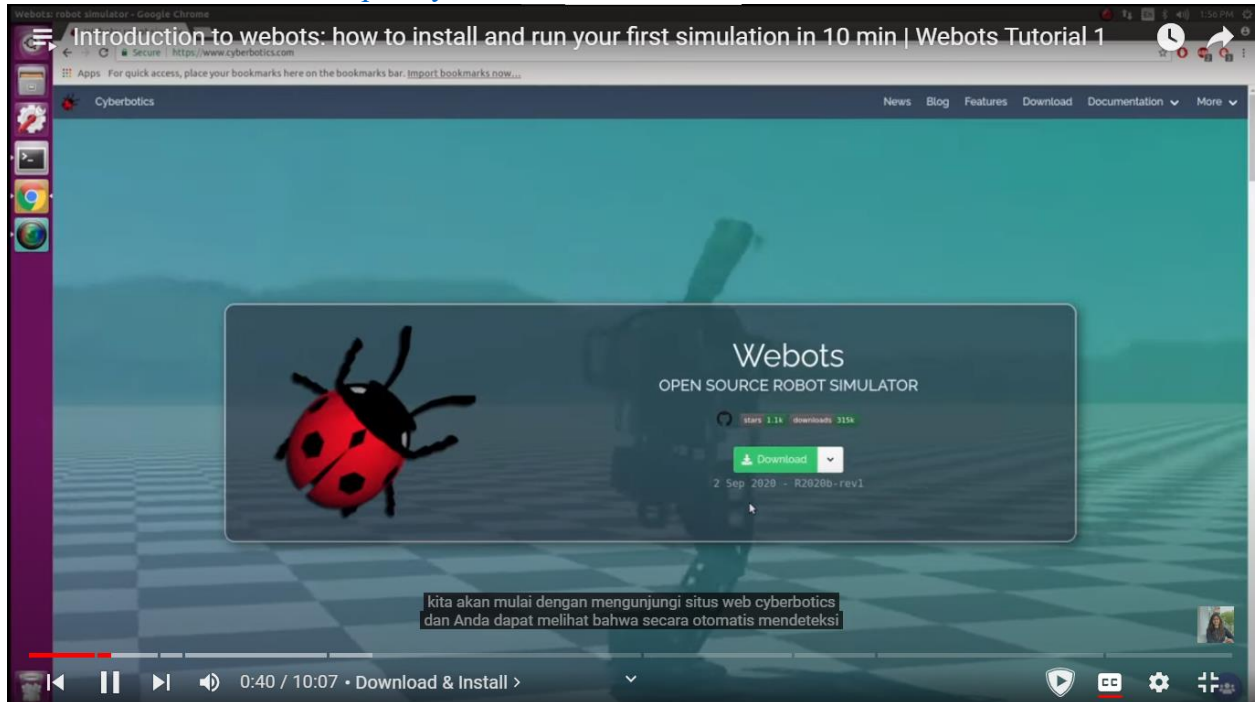
NIM : 1103204137

Kelas : TK4402

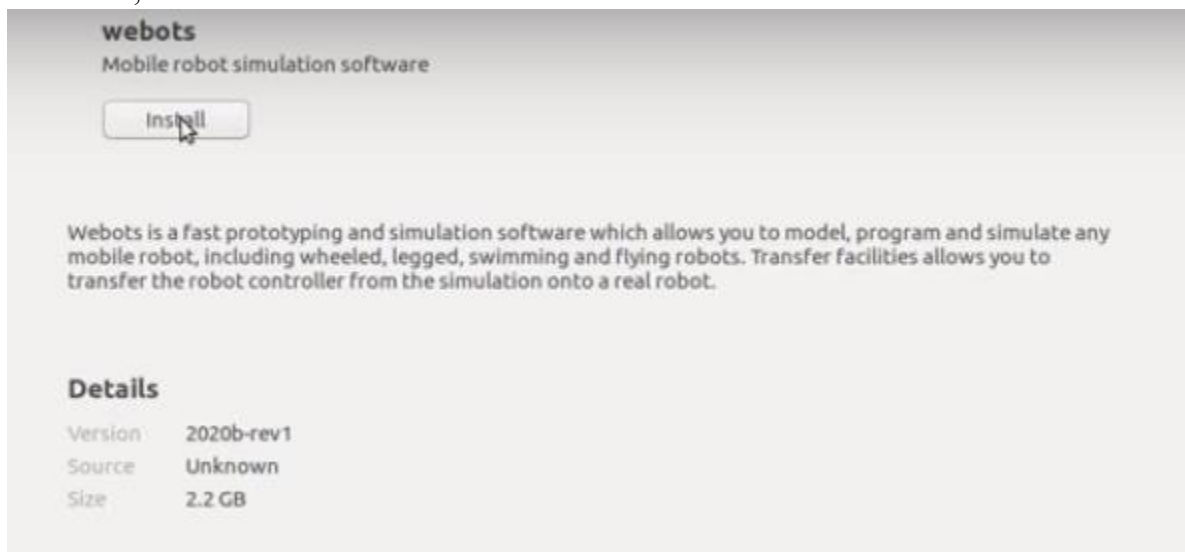
Introduction to Webots: How to Install and Run Your First Simulation in 10 Min

Pada bagian awal video diajarkan bagaimana caranya menginstall webots.

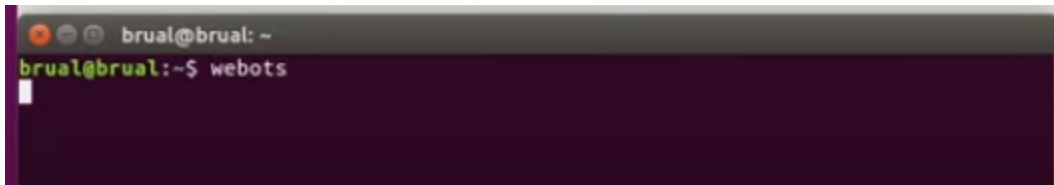
1. Pertama masuk kedalam <https://cyberbotics.com/> dan tekan download



2. Selanjutnya masuk kedalam file manager dan mengklik folder webots yang sudah di download, lalu menekan install



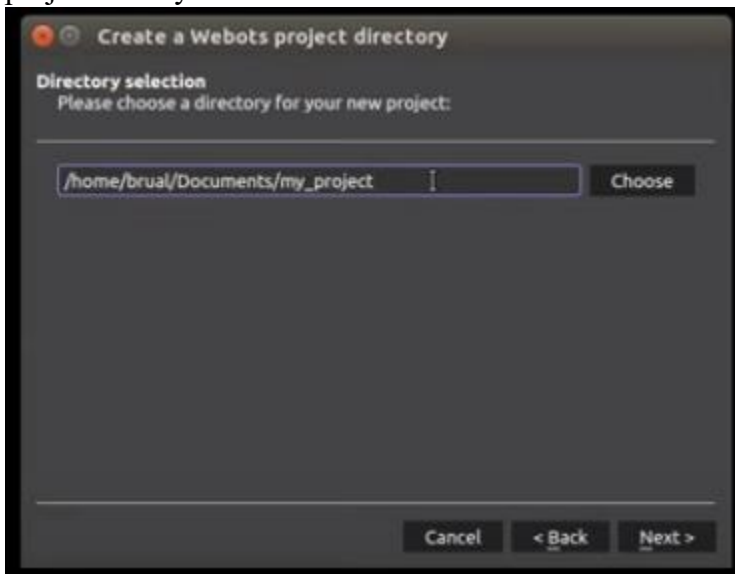
3. Selanjutnya buka terminal dan memasukkan kata “webots”



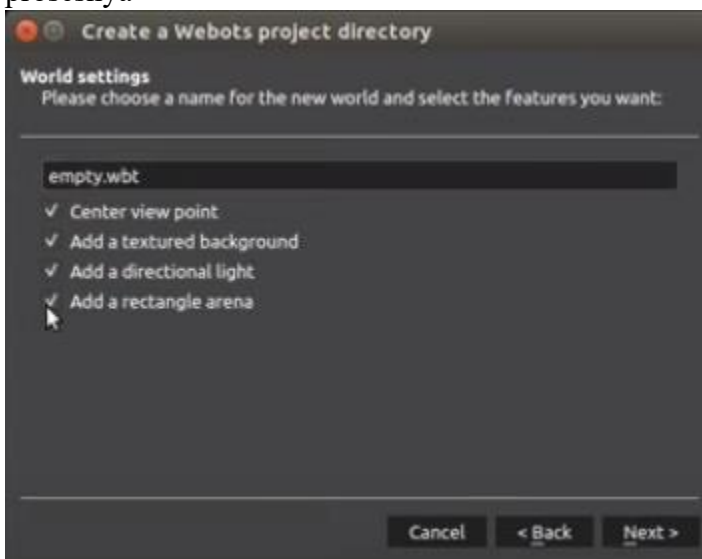
4. Maka akan muncul menu utama webots dan proses pengunduhan selesai

Selanjutnya cara membuat project baru.

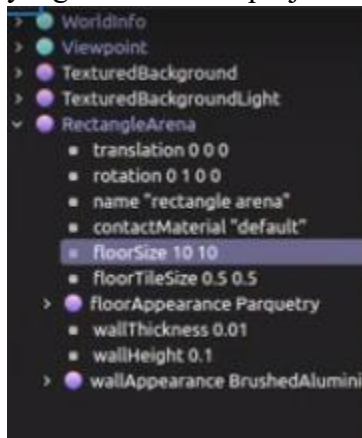
1. Masuk kedalam wizard dan sudah bisa memilih ingin menyimpan kemana dan menamai project barunya



2. Selanjutnya mencentang "Add rectangle arena", lalu menekan next dan menunggu prosesnya

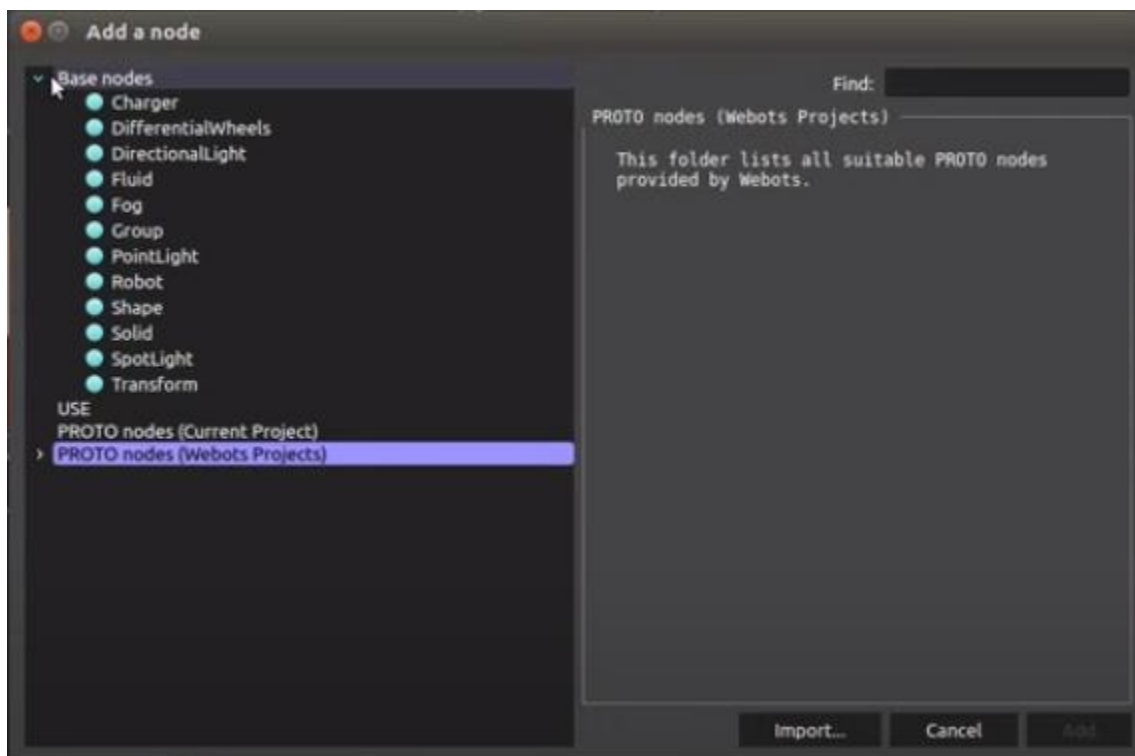


3. Diberitahukan juga pada bagian pojok kiri atas dapat mengedit dan melihat aspek aspek yang ada di dalam project

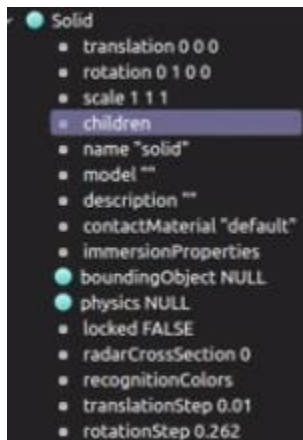


Selanjutnya ialah cara membuat object baru

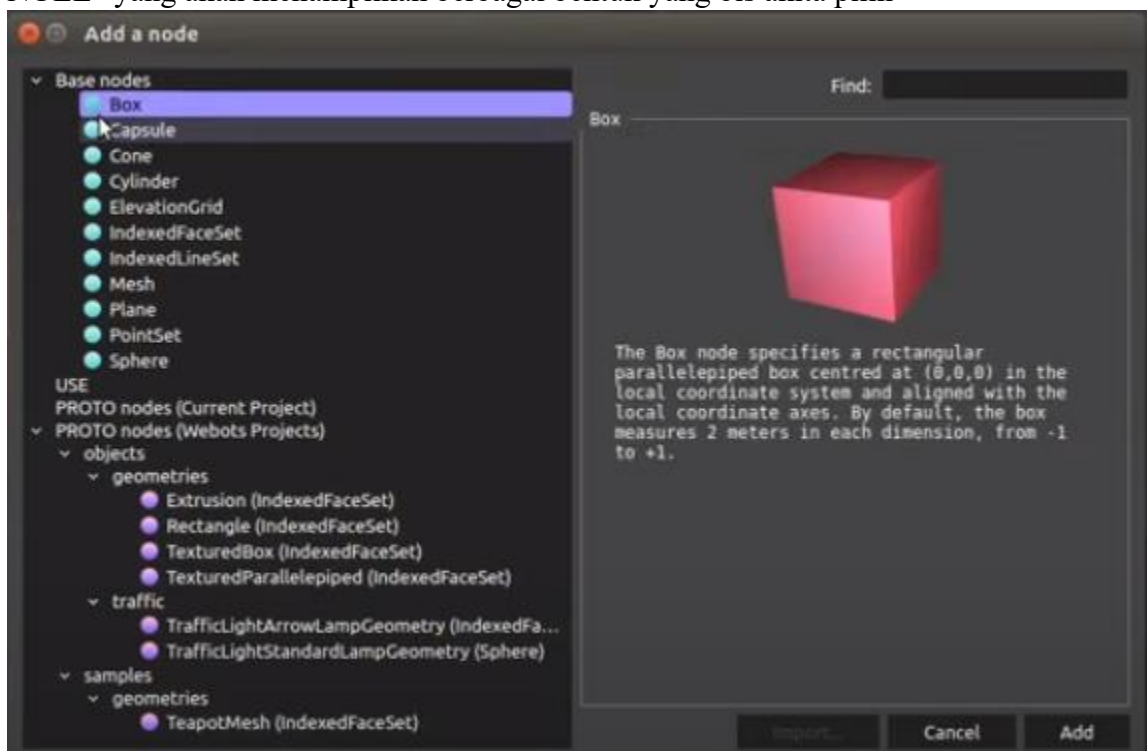
1. Memulai dengan menekan bagian “RecteangleArena” dan memilih “Solid” pada bagian “Base nodes”



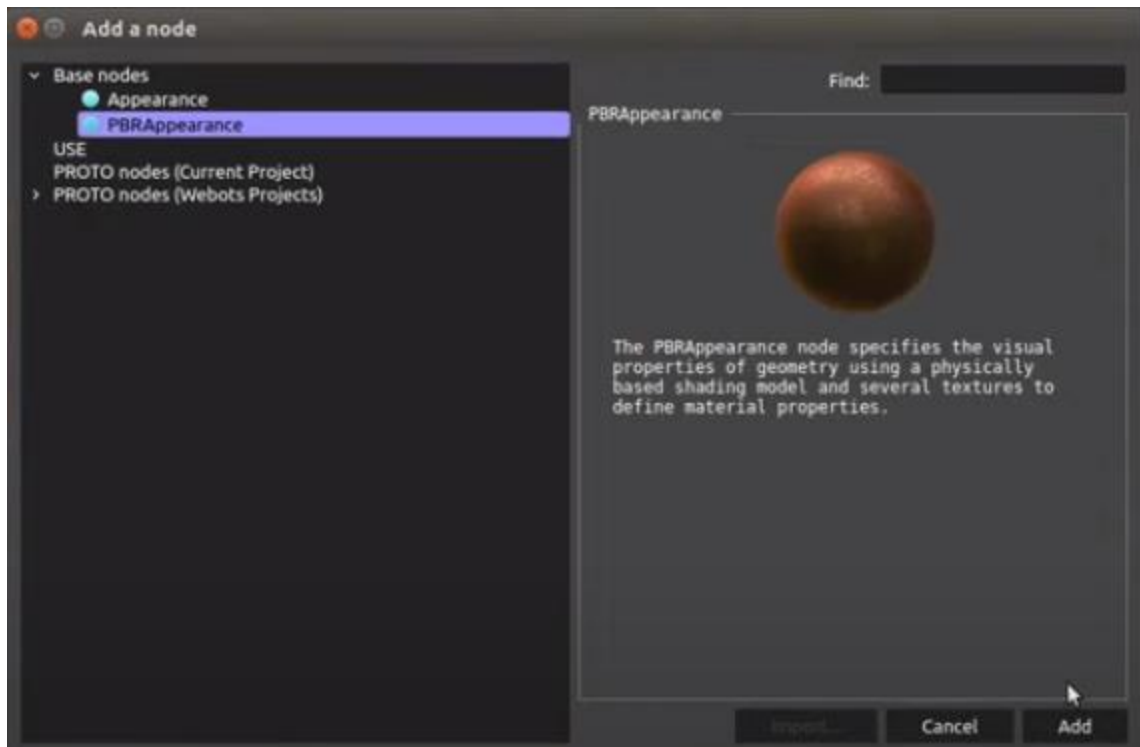
2. Lalu menekan “Solid” dan memilih “Childern” untuk menambahkan “Shape” pada bagian “Base nodes”



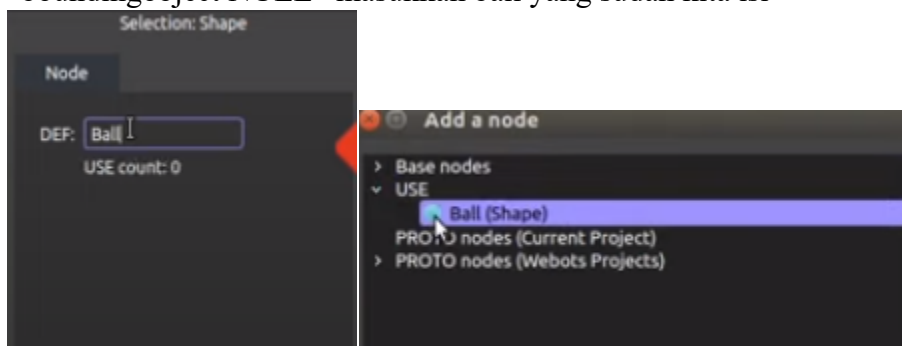
3. Lalu setelahnya menekan “Shape” yang sudah ditambahkan dan menekan “Geometry NULL” yang akan menampilkan berbagai bentuk yang bis akita pilih



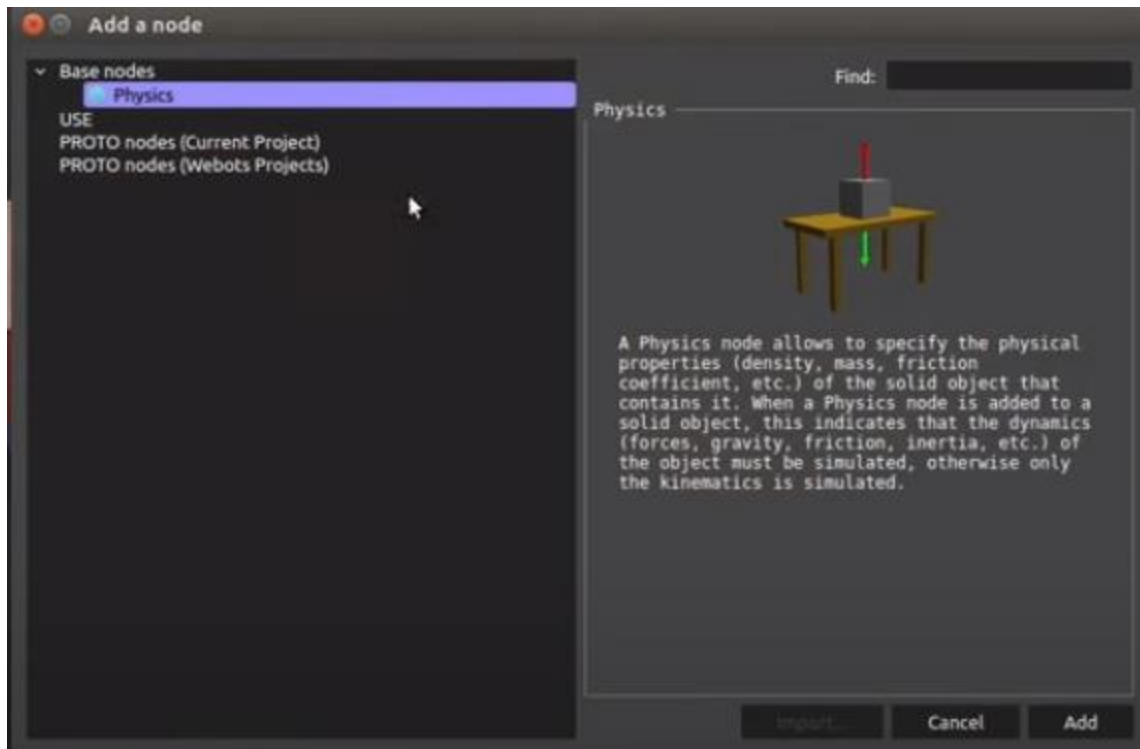
4. Lalu setelahnya memilih “Appearance NULL” dan memilih “PBRAppearance” pada bagian “Base nodes”



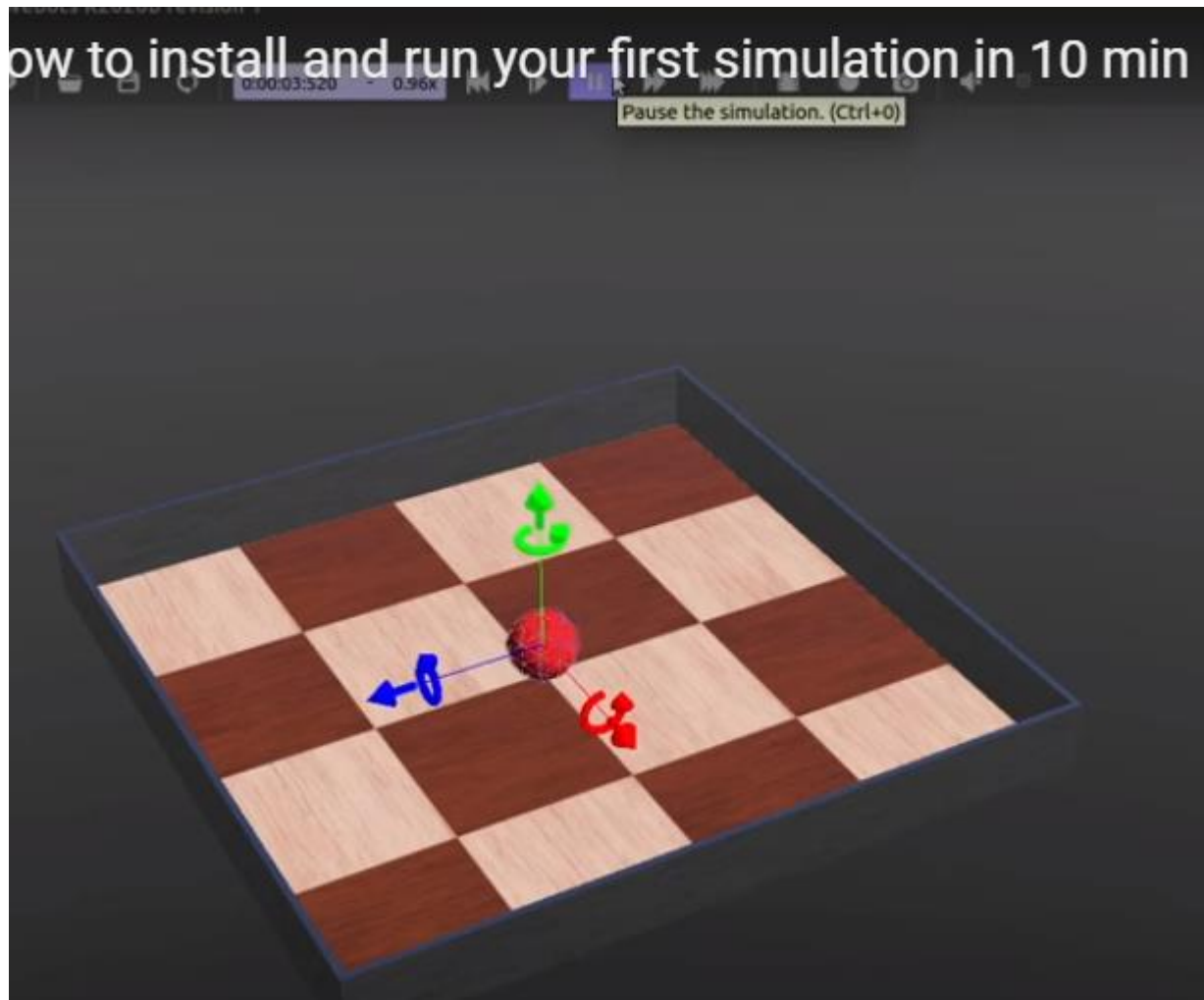
5. Lalu setelahnya kita dapat mengedit objek yang sudah kita pilih dengan opsi opsi yang sudah tersedia
6. Lalu selanjutnya di bagian “shape” isi pada bagian DEF dengan nama ball lalu pada “boundingobject NULL” masukkan ball yang sudah kita isi



7. Selanjutnya bisa menambahkan physics pada bagian “physics NULL”

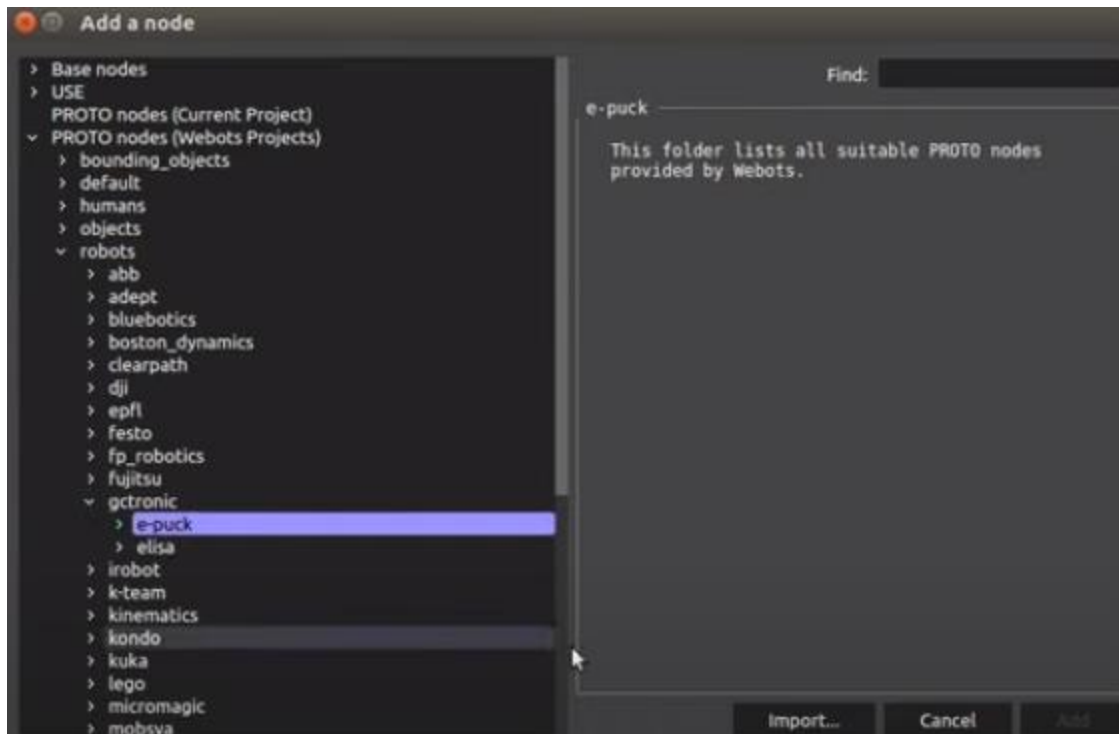


Selanjutnya kita dapat mencoba menjalankan objek yang sudah kita buat dan mengetesnya apakah sudah berhasil atau belum



Selanjutnya kita akan menba menggunakan robot yang sudah jadi dan menjalankannya

1. Mulai dengan menekan “solid” yang sudah dibuat dan memilih “PROTO nodes (webots project)” dan meilih “robots” lalu “gctronic” dan terakhir memilih “e-puck”



2. Selanjutnya kita bisa mencoba untuk menjalankannya

