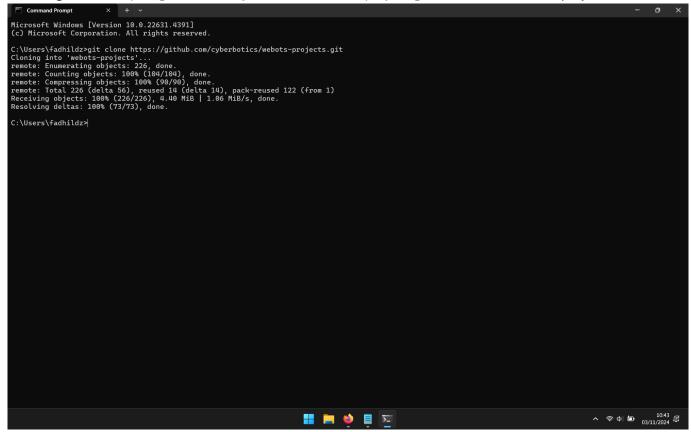
Nama: Fadhil Dzikri Aqila

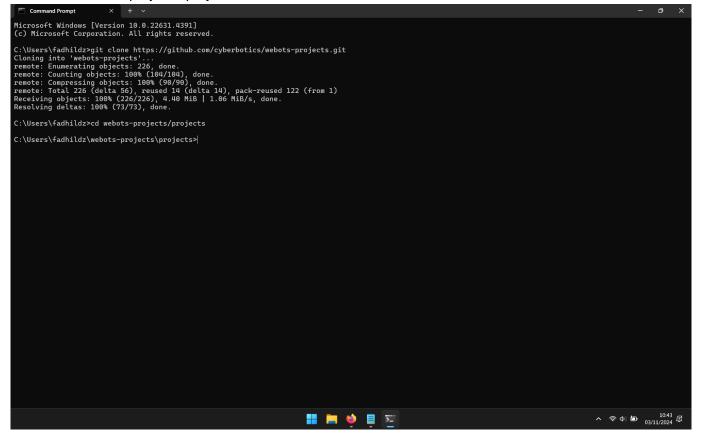
NIM: 1103213136 Kelas: TK-45-G09

Langkah JetBot Basic Motion, Collect Data, dan Collision Avoidance

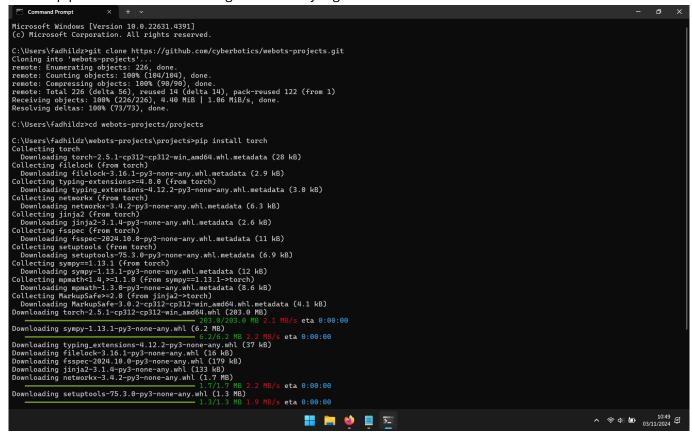
1. git clone https://github.com/cyberbotics/webots-project.git untuk clone webots-projects.



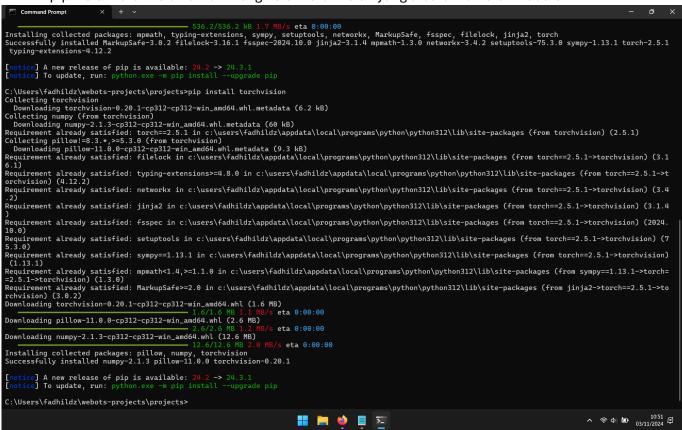
2. cd webots-projects/projects untuk masuk ke direktori.



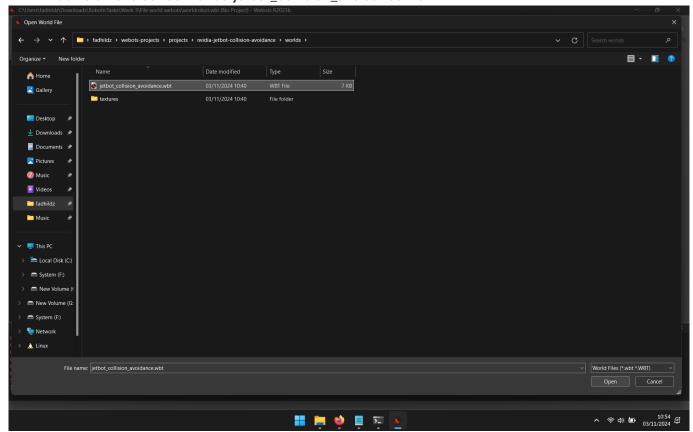
3. pip install torch untuk menginstall torch yang dibutuhkan untuk webots.



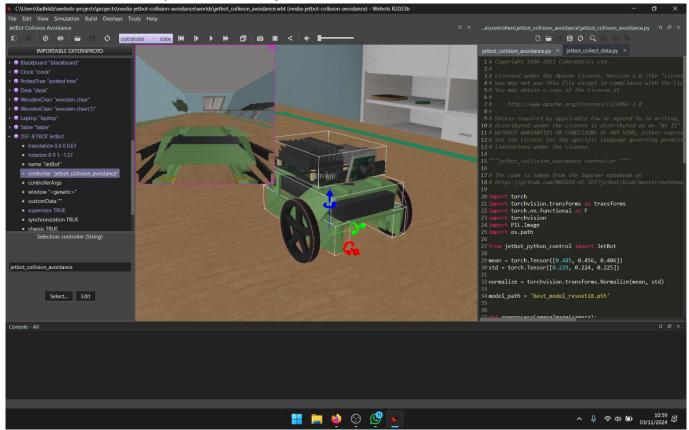
4. pip install torchvision untuk menginstall torchvision yang dibutuhkan oleh webots.



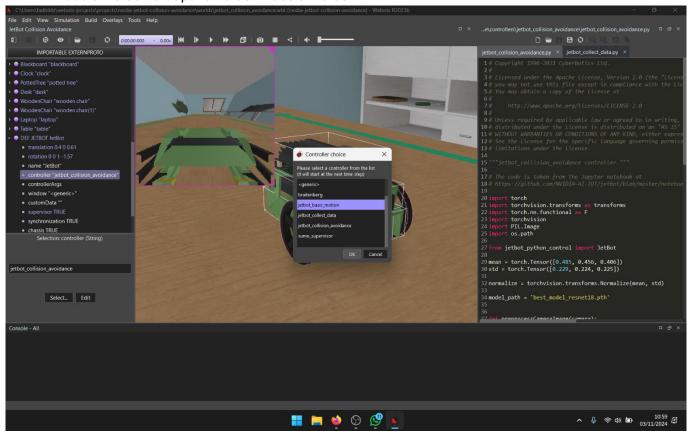
5. buka file world webots yang terletak di C:/users/username/webots-projects/projects/nvidia-jetbot-collision-avoidance/worlds/jetbot_collision_avoidance.wbt.



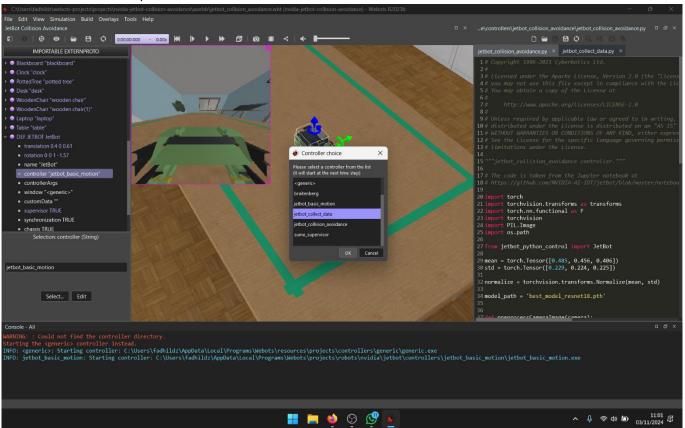
6. akan terbuka tampilan robot nvidia jetbot collision avoidance.



7. untuk menjalankan simulasi jetbot basic motion, ubah controller ke jetbot_basic_motion. Untuk video simulasi terdapat di folder Video simulasi.



8. untuk menjalankan simulasi jetbot collect data, ubah controller ke jetbot_collect_data. Untuk video simulasi terdapat di folder Video simulasi.



9. untuk menjalankan simulasi jetbot collision avoidance, ubah controller ke jetbot_collision_avoidance. Untuk video simulasi terdapat di folder Video simulasi.

