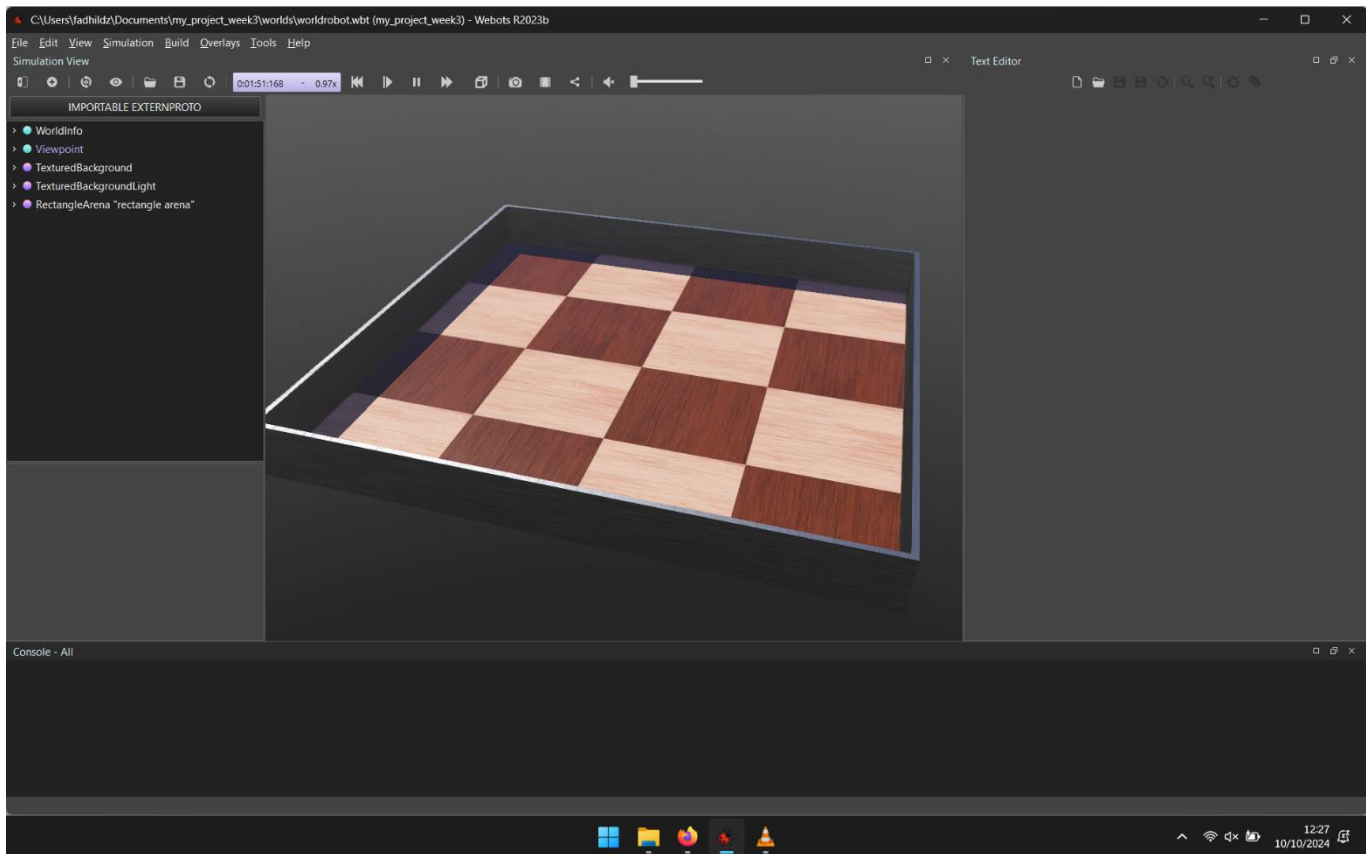


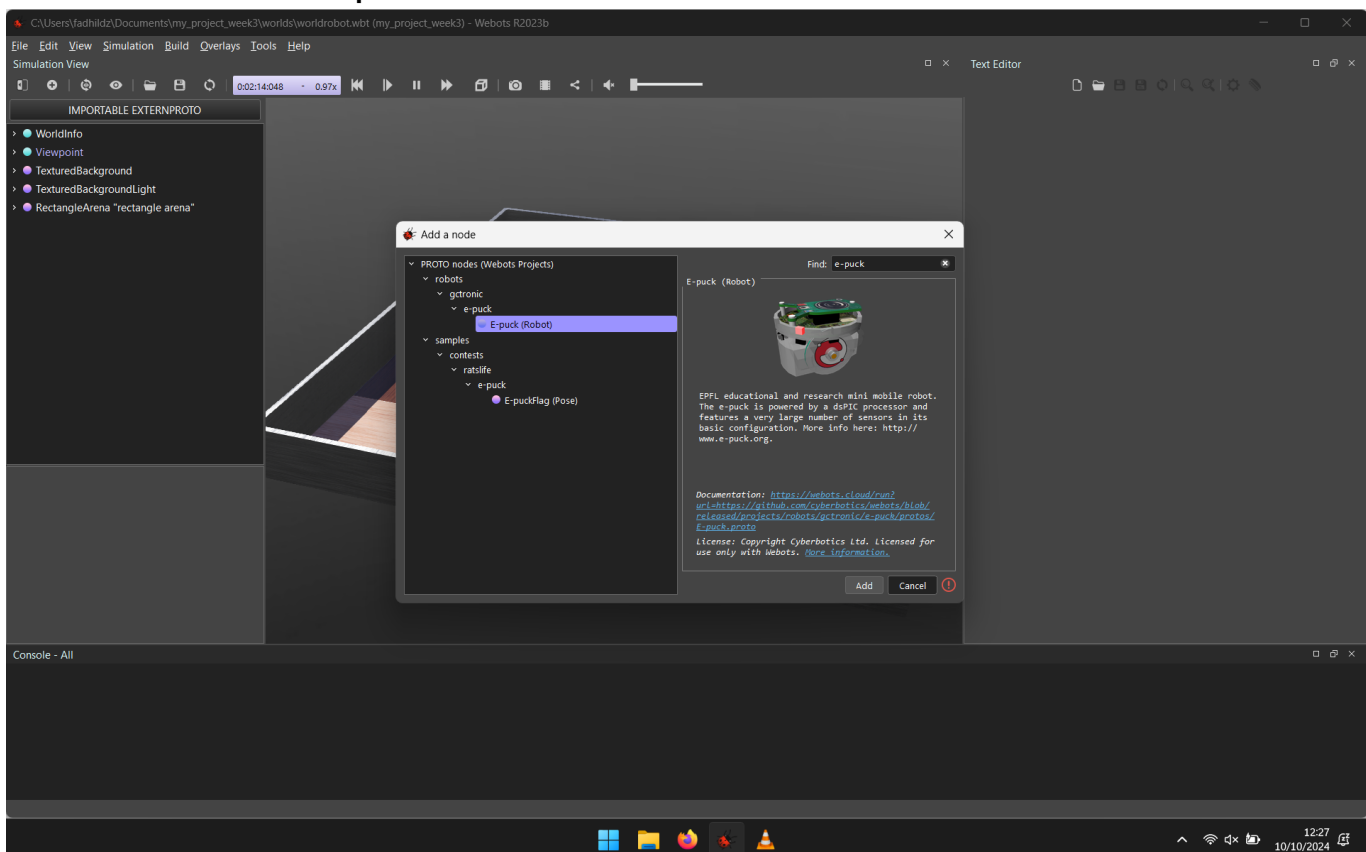
Nama : Fadhil Dzikri Aqila  
NIM : 1103213136  
Kelas : TK-45-G09

## Simulasi Webots

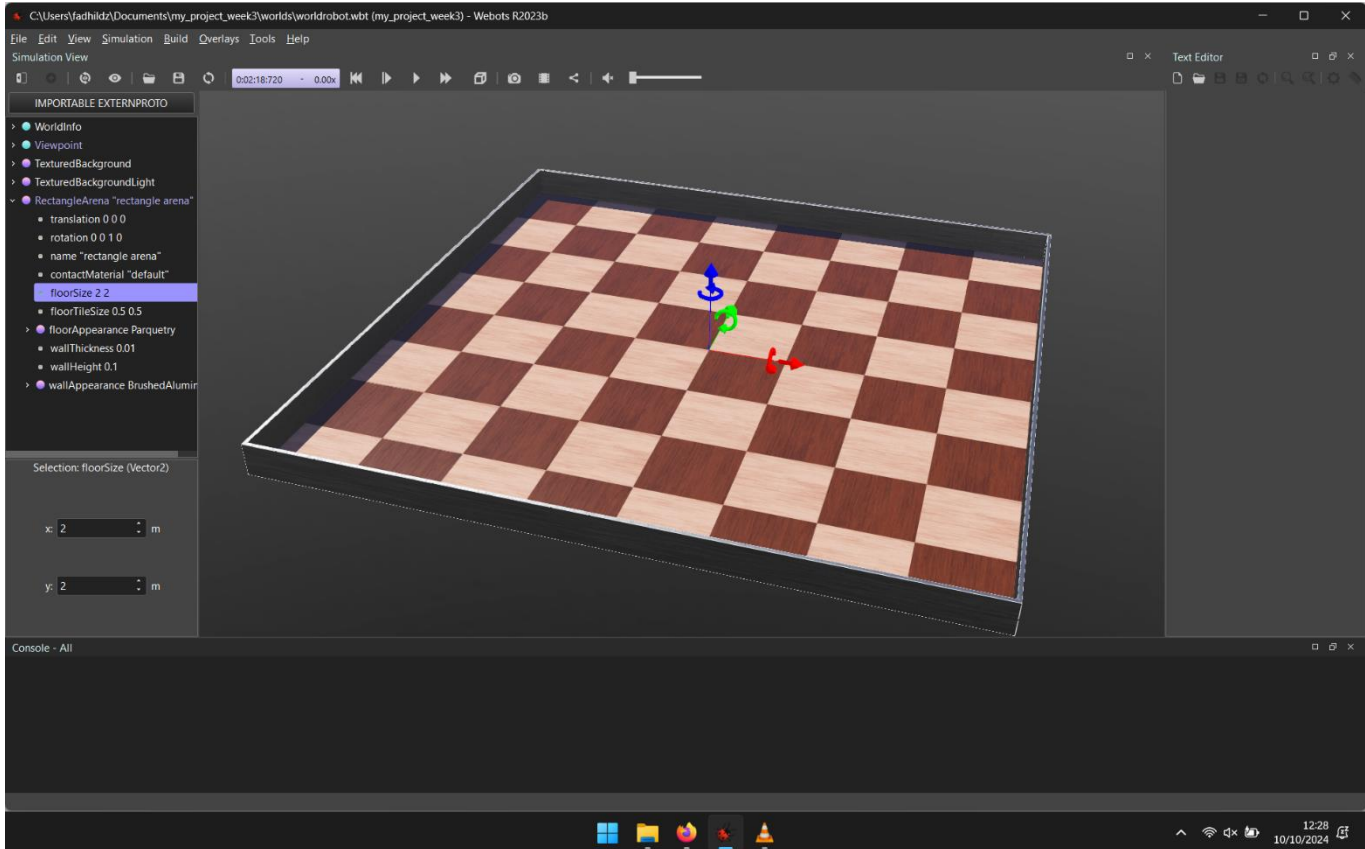
### 1. Buat world webots baru.



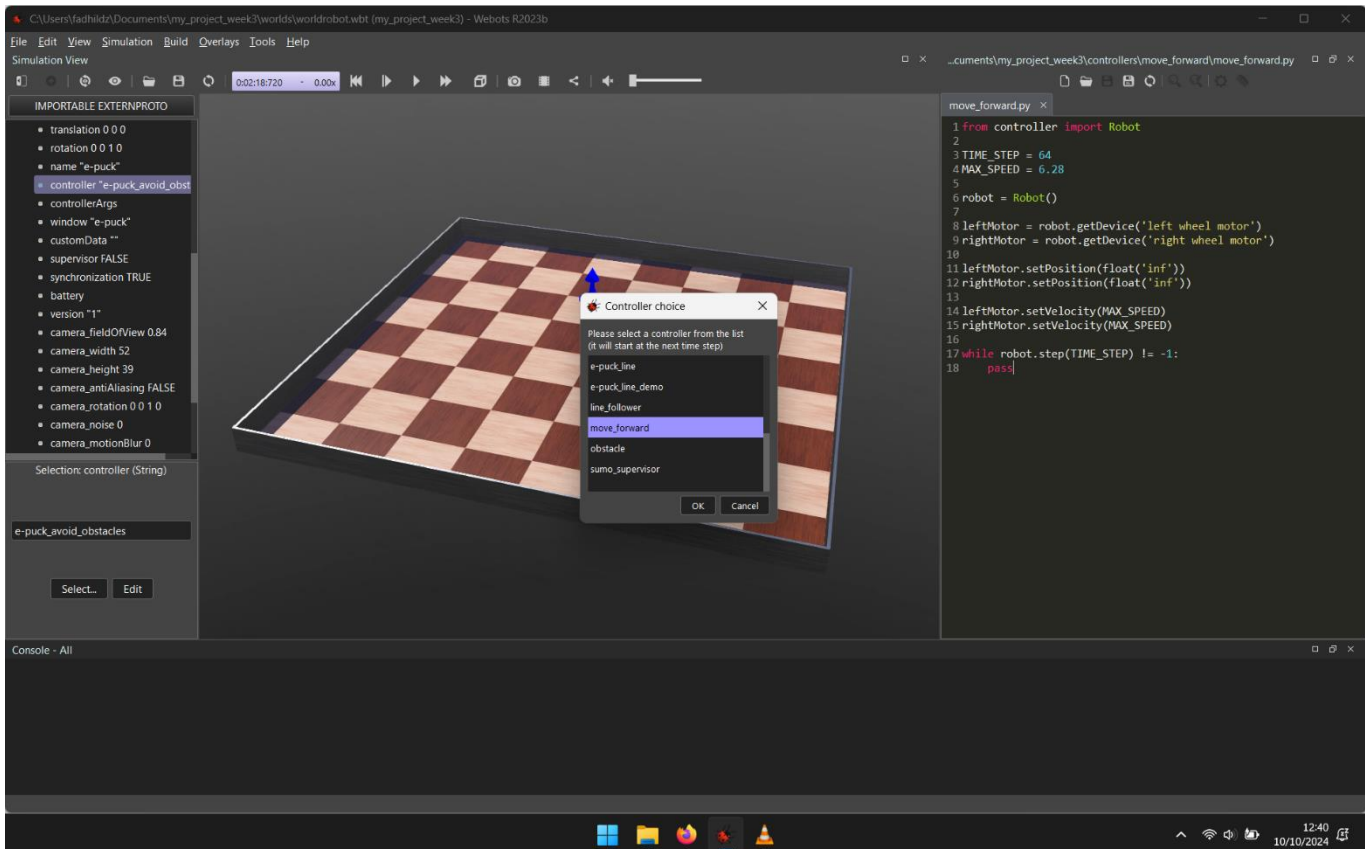
### 2. Tambahkan robot e-puck.



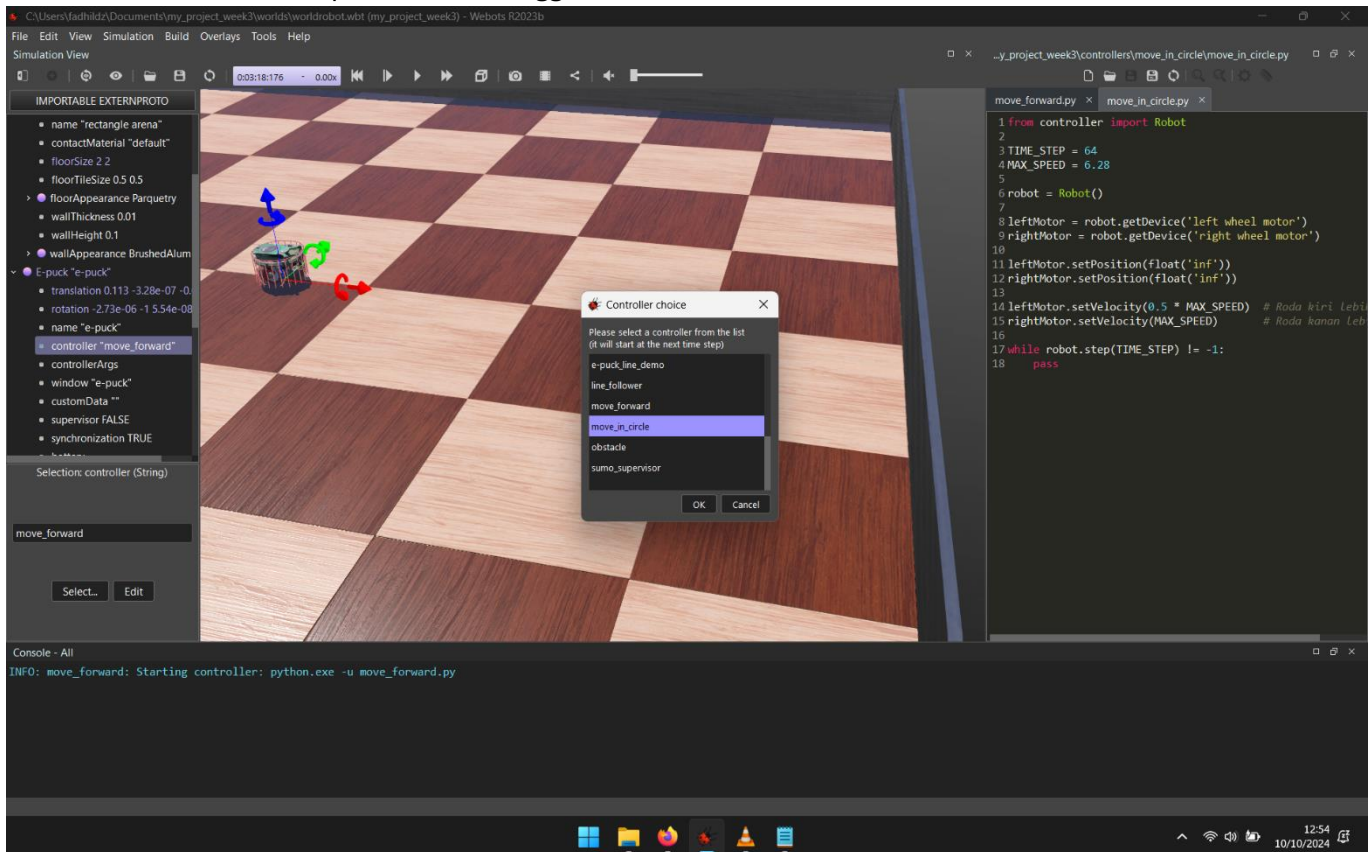
### 3. Perbesar rectangle arena agar lebih luas



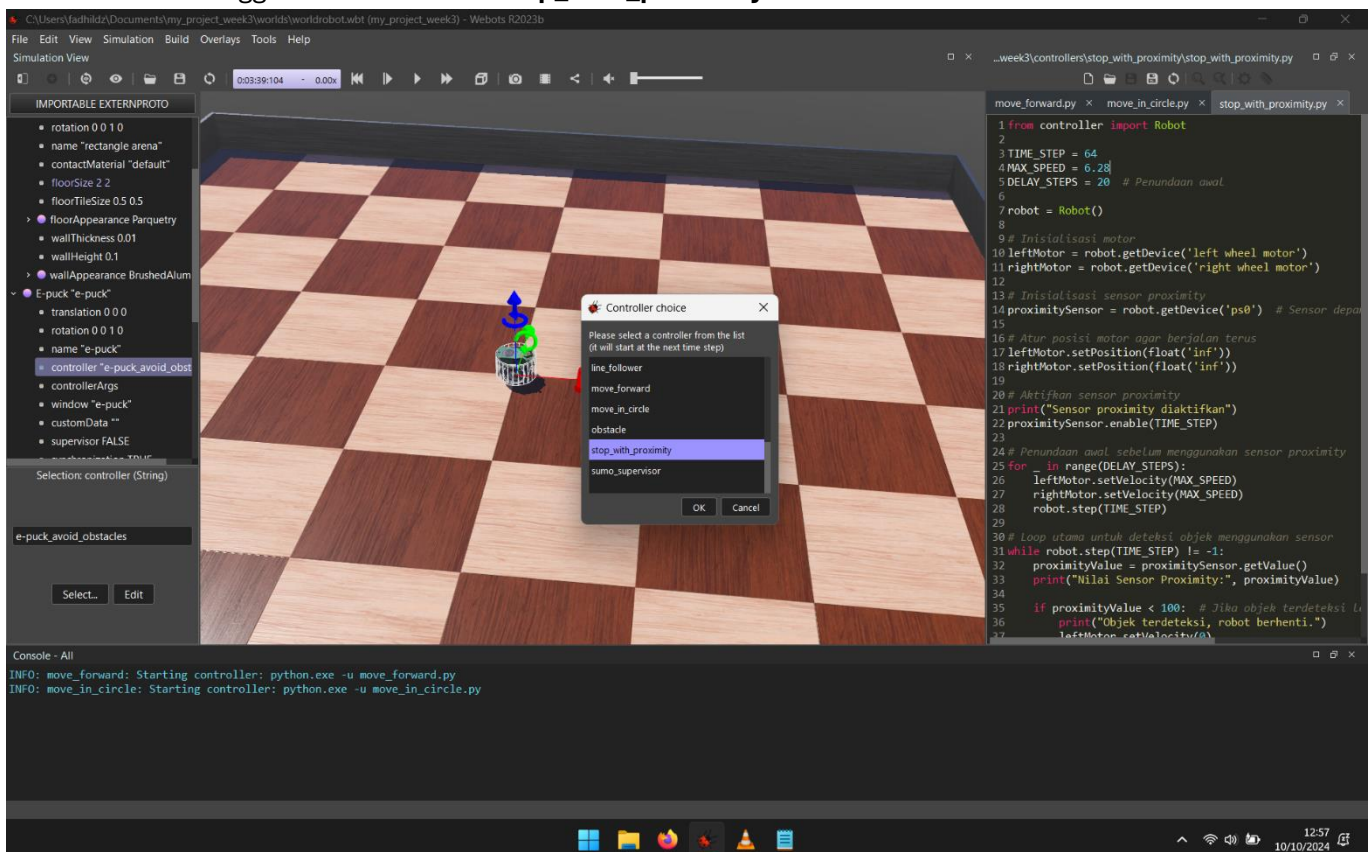
### 4. Untuk simulasi 1, buat controller baru bernama **move\_forward**, lalu buat kodenya untuk membuat robot bergerak maju tanpa henti. Setelah itu atur controller robot e-puck untuk menggunakan controller **move\_forward**.



5. Untuk simulasi 2, buat controller baru bernama **move\_in\_circle**, lalu buat kodenya untuk bergerak melingkar dengan mengatur kecepatan roda kiri lebih lambat dari roda kanan. Setelah itu atur controller robot e-puck untuk menggunakan controller **move\_in\_circle**.

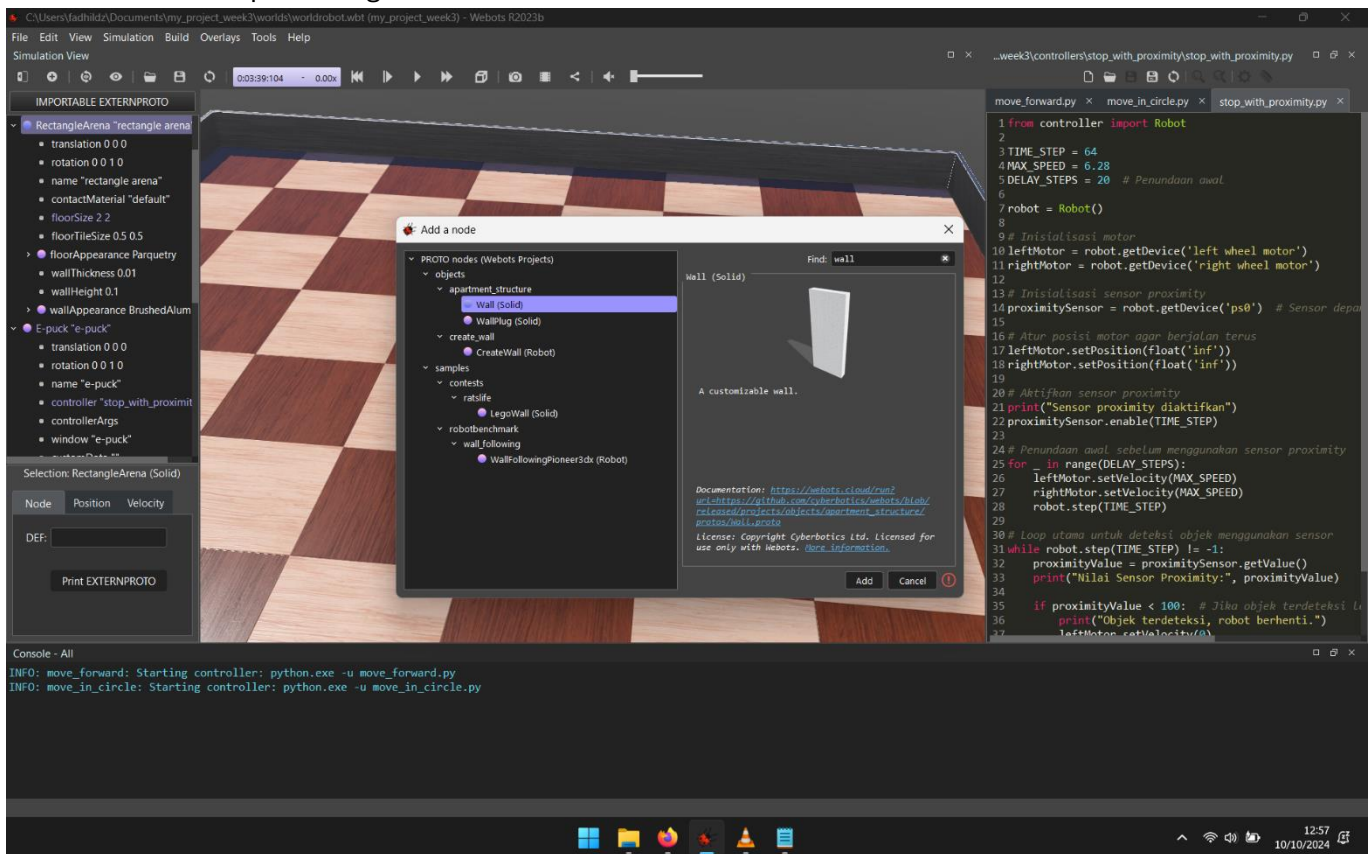


6. Untuk simulasi 3, buat controller baru bernama **stop\_with\_proximity**, lalu buat kodenya untuk menghentikan robot saat mendeteksi objek di depannya. Setelah itu atur controller robot e-puck untuk menggunakan controller **stop\_with\_proximity**.





7. Untuk simulasi 3 juga ditambahkan **wall** untuk mengecek apakah robot e-puck berhenti atau tidak saat dihadapkan dengan tembok.



8. Atur **wall** nya sehingga tidak terlalu besar.

