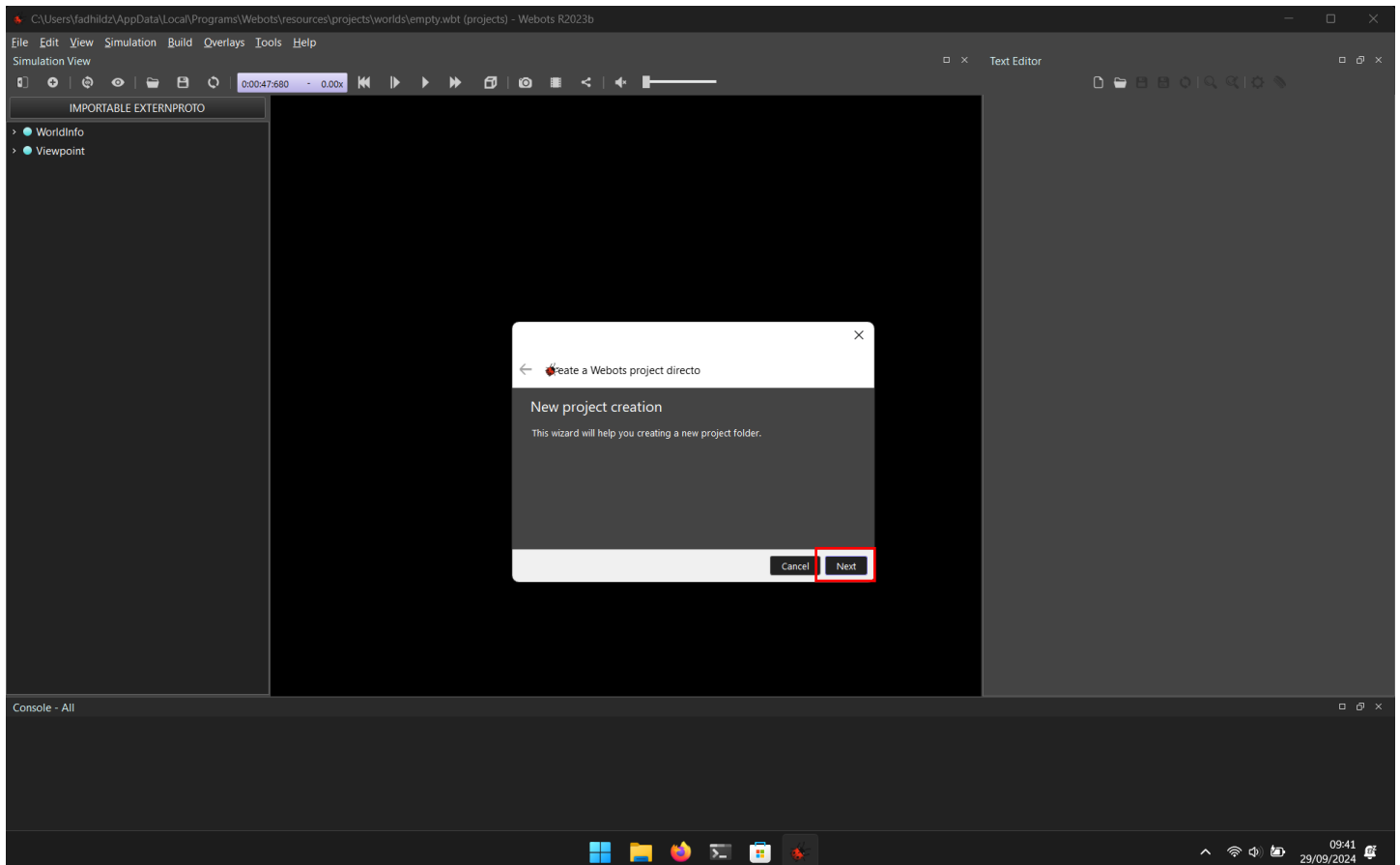
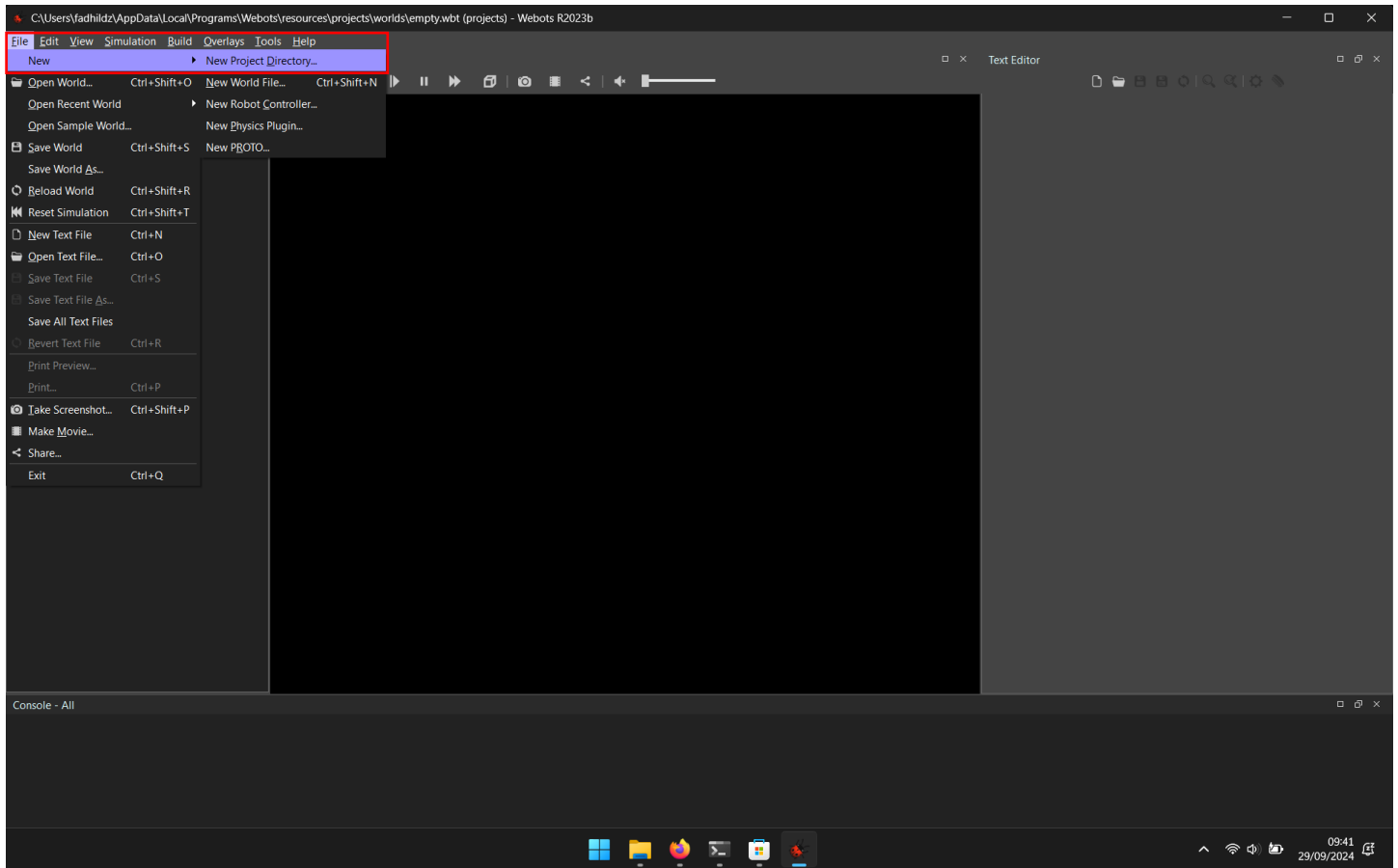


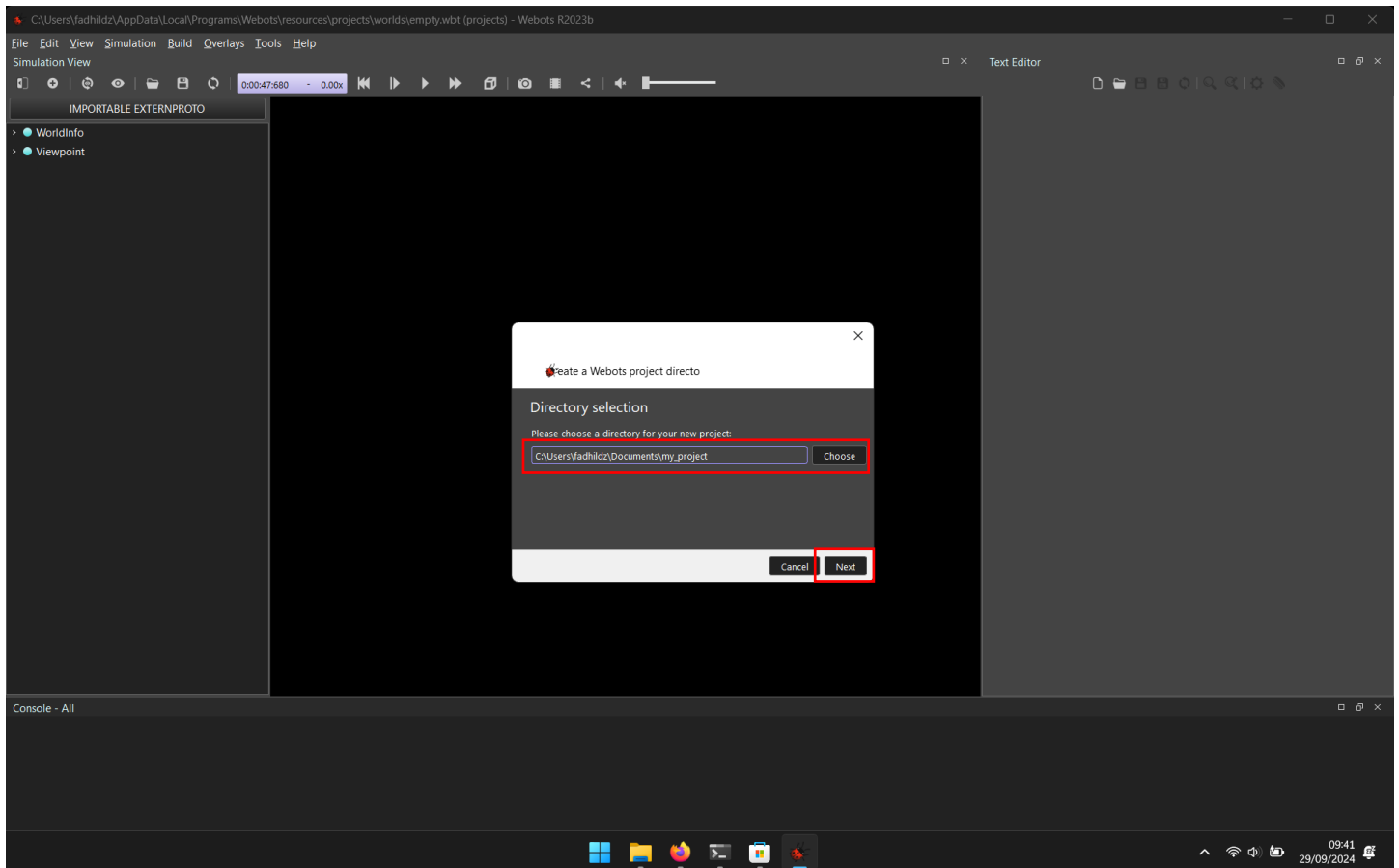
Tahap Pembuatan World, Robot, dan Controller di Webots

Tutorial : https://www.youtube.com/watch?v=h_DbU01GRac

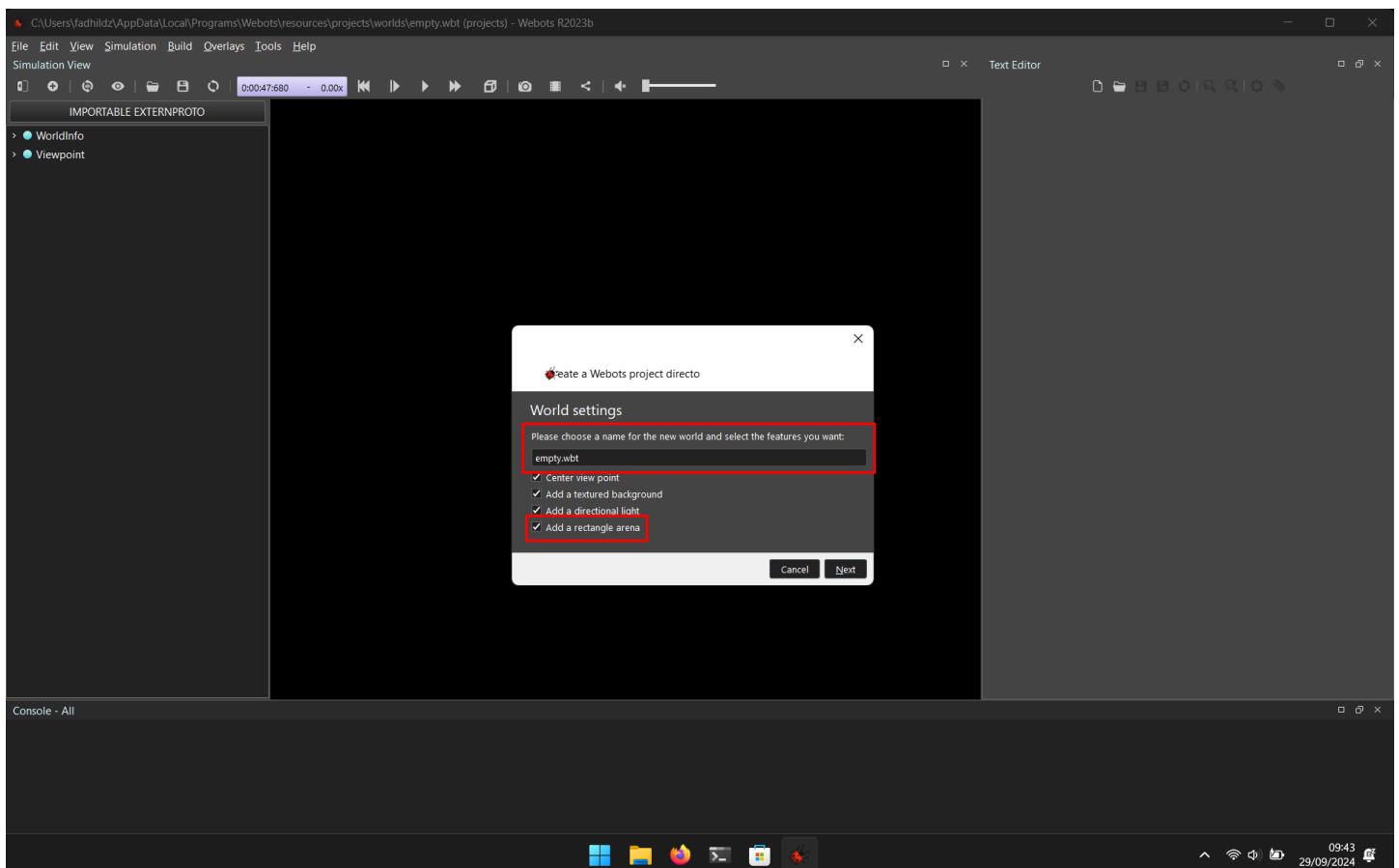
1. Buka Webots, pilih menu **File > New > New Project Directory**.



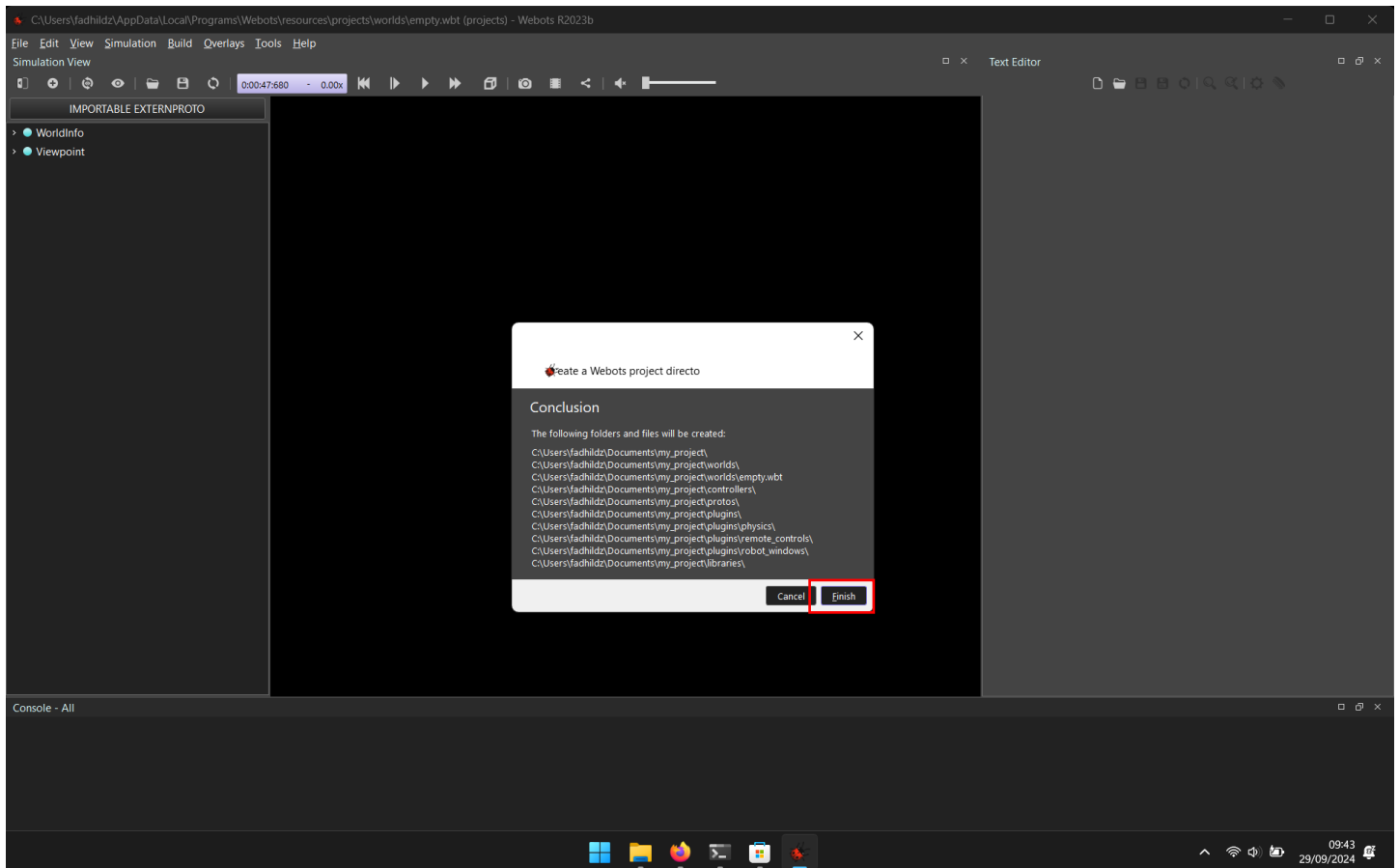
2. Tentukan lokasi penyimpanan untuk project yang akan dibuat.



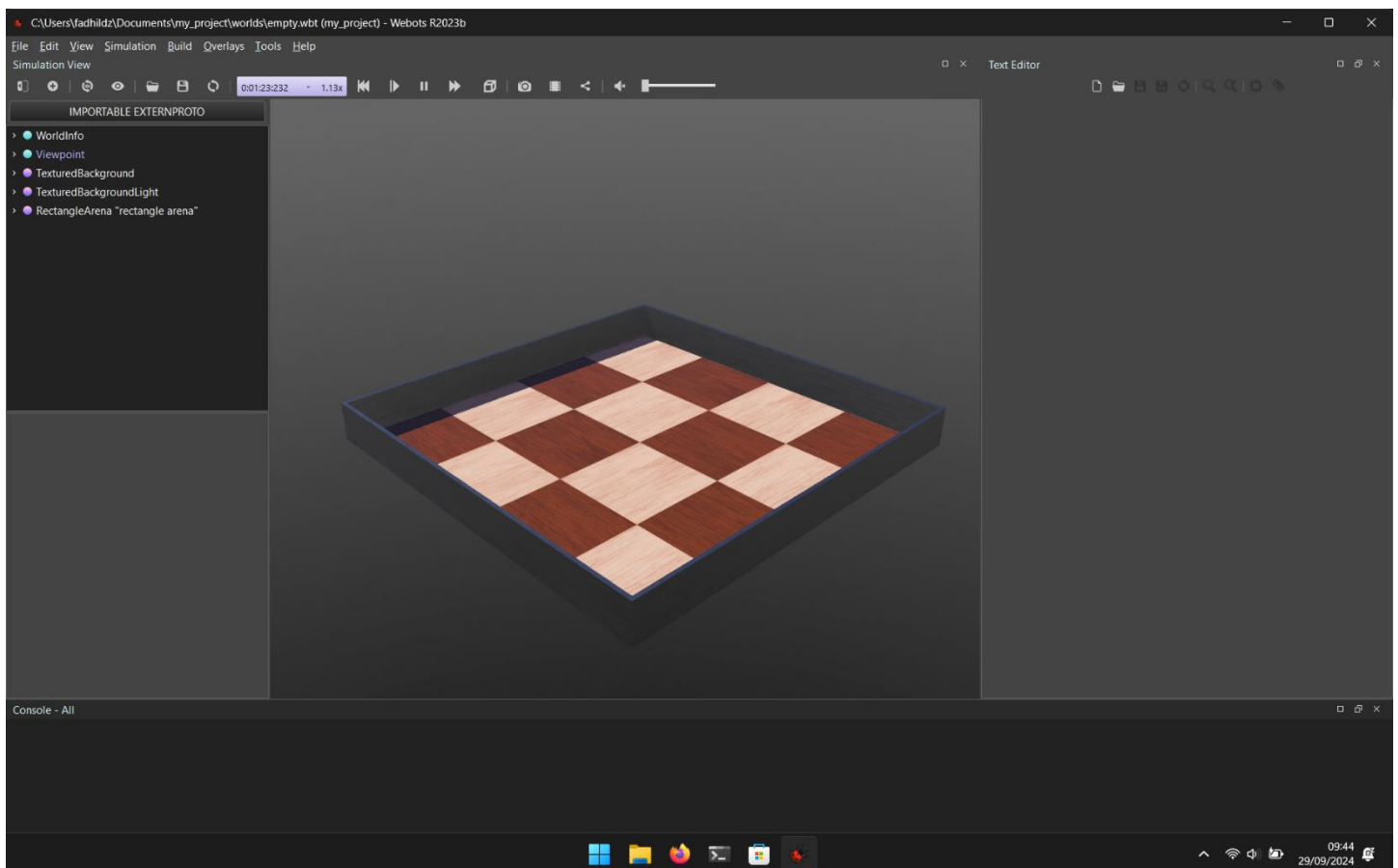
3. Isi nama untuk world yang akan dibuat. Centang opsi **Add a rectangle arena** untuk menambahkan arena berbentuk kotak.



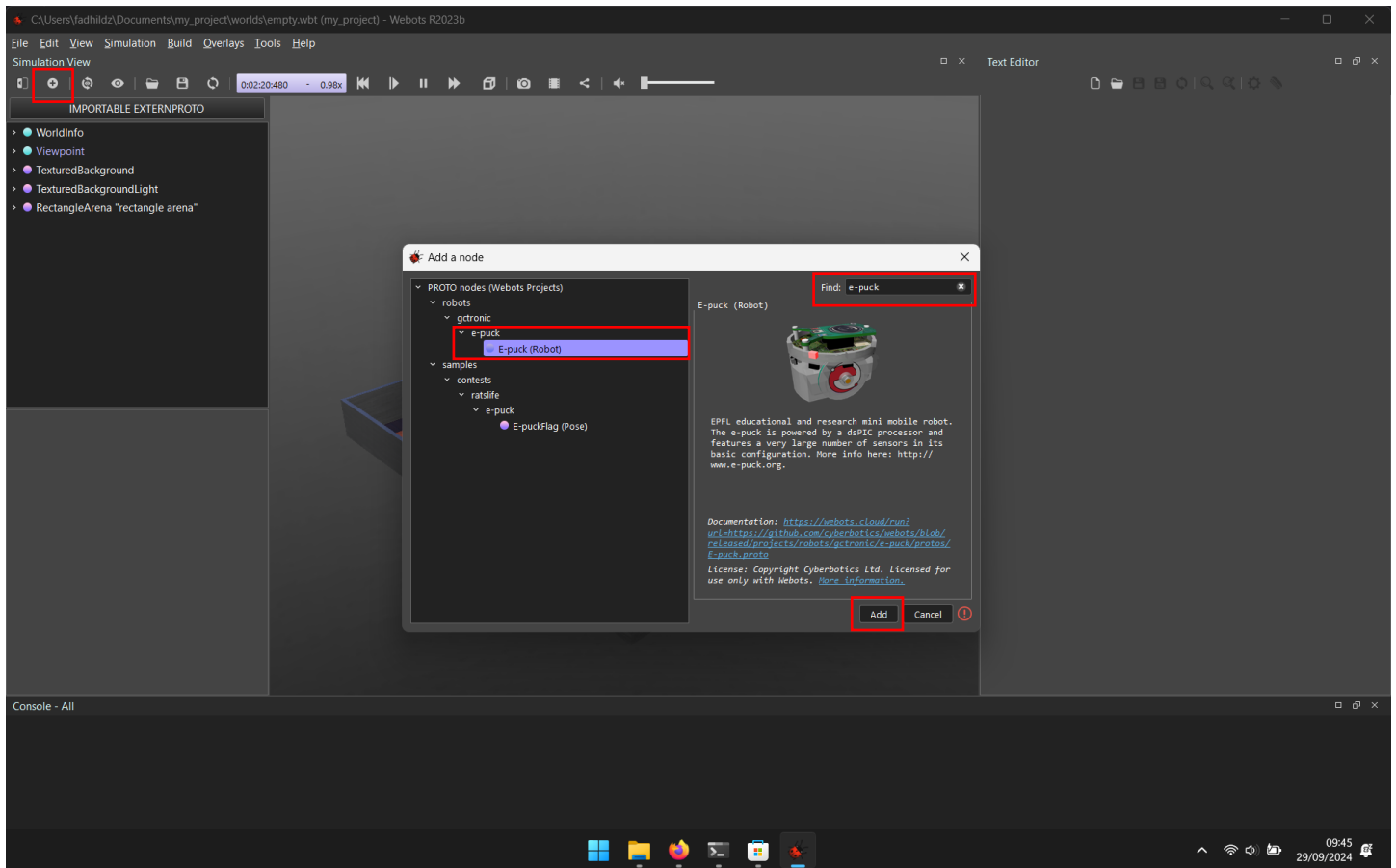
4. Klik **Finish** untuk membuat project baru.



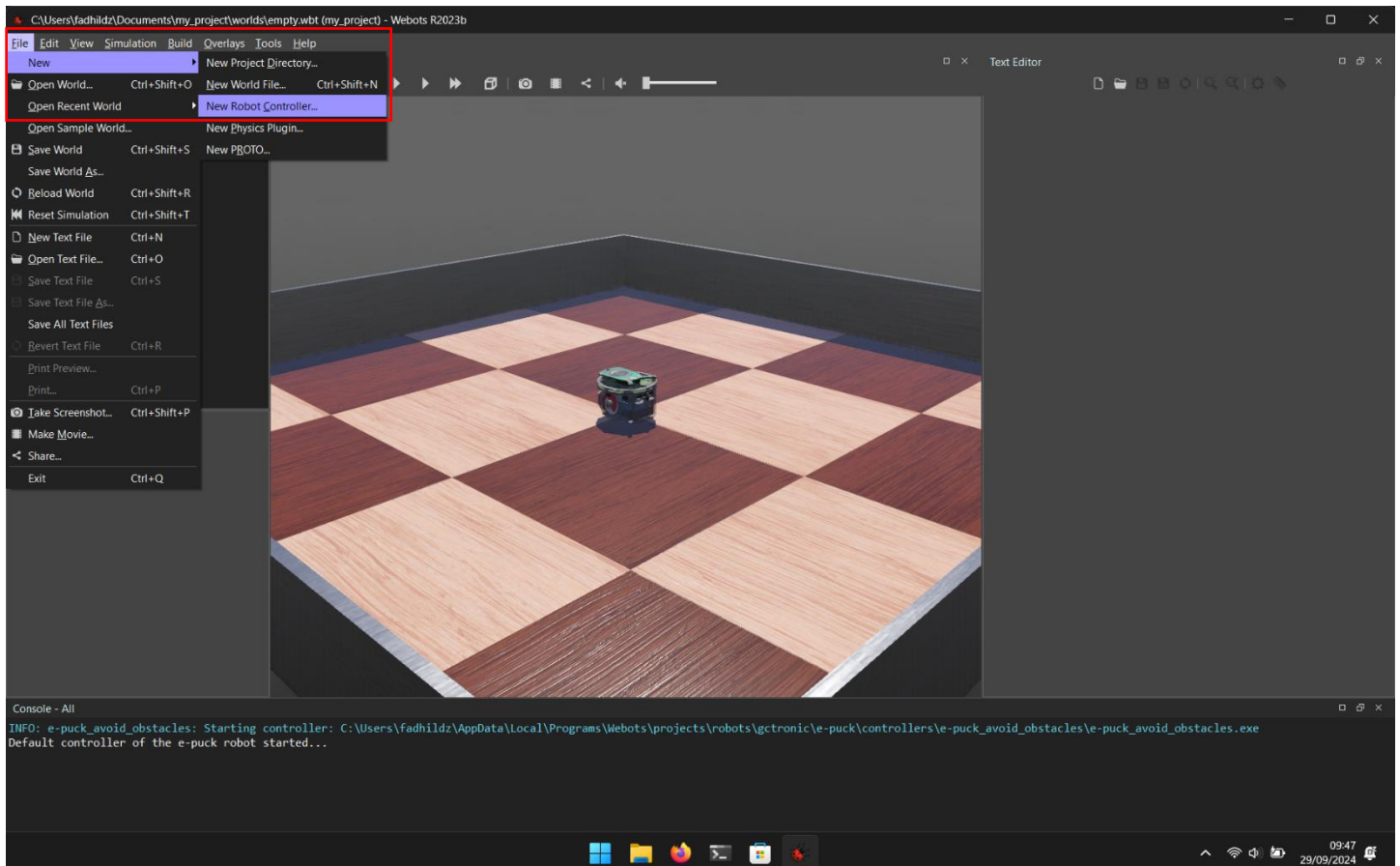
5. Arena berbentuk kotak akan muncul di layar kerja Webots.

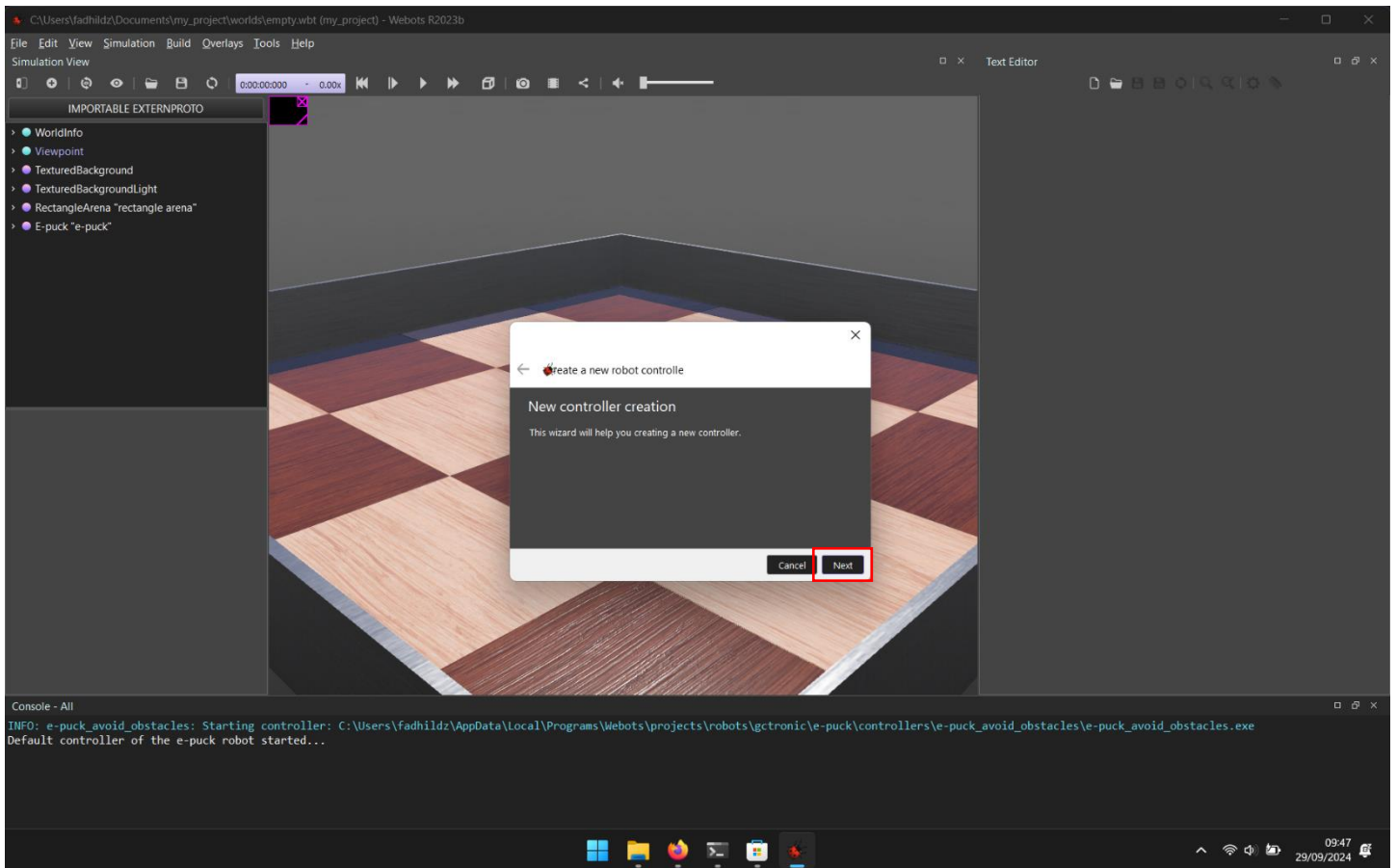


6. Untuk menambahkan robot, klik ikon +. Cari robot yang diinginkan (misalnya, robot e-puck) melalui fitur pencarian, lalu klik **Add**.

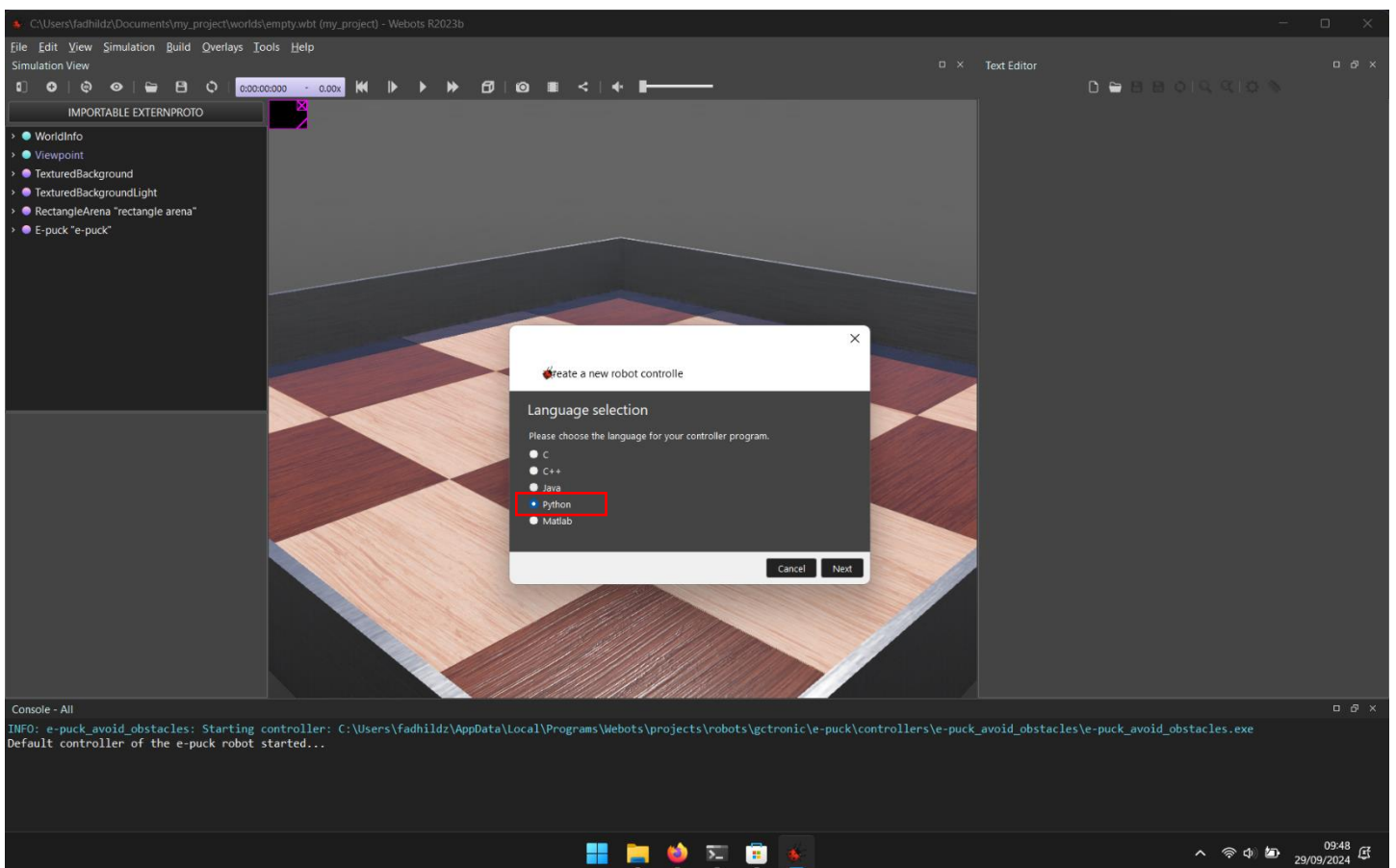


7. Pilih menu **File > New > New Robot Controller** untuk membuat controller baru.

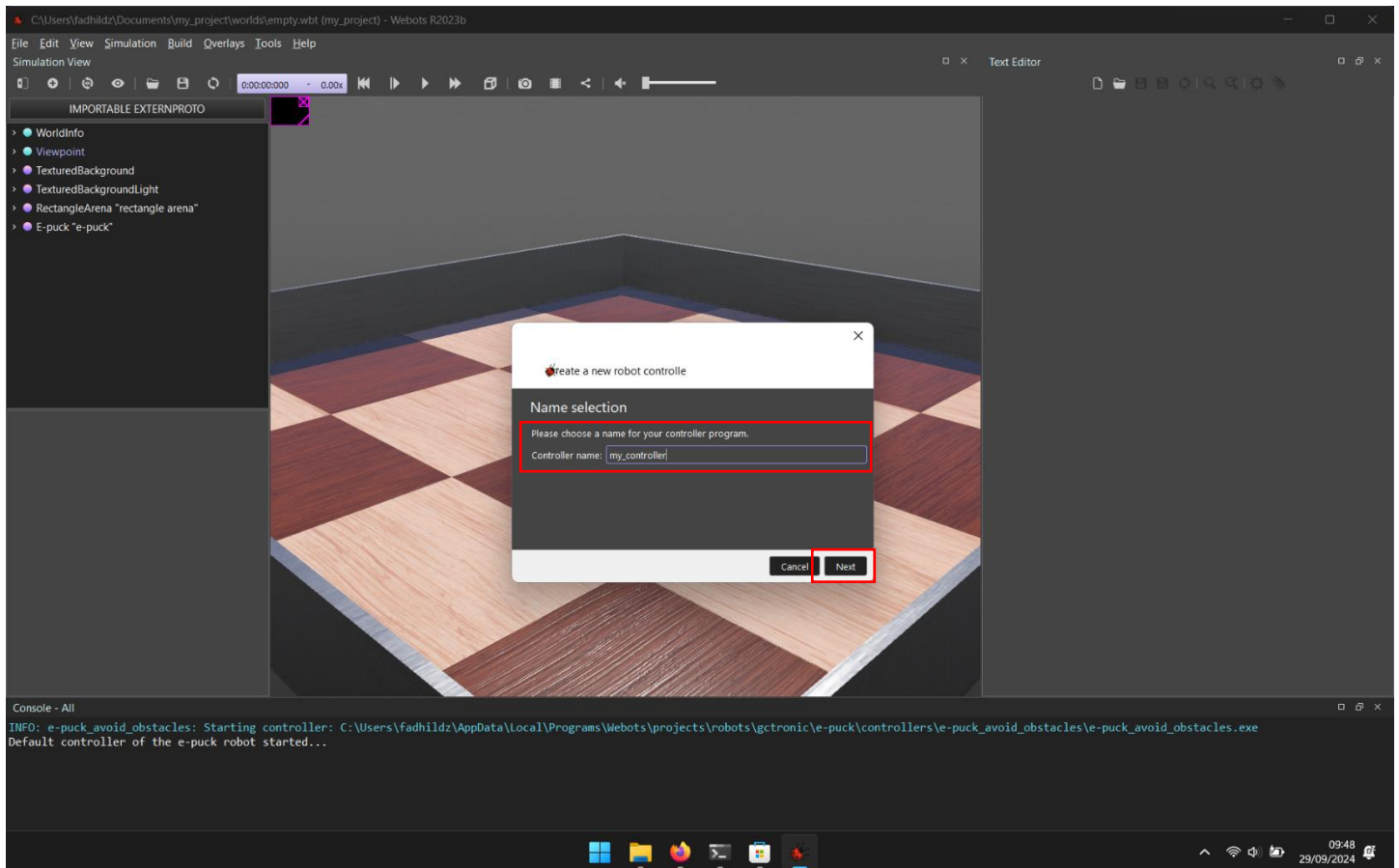




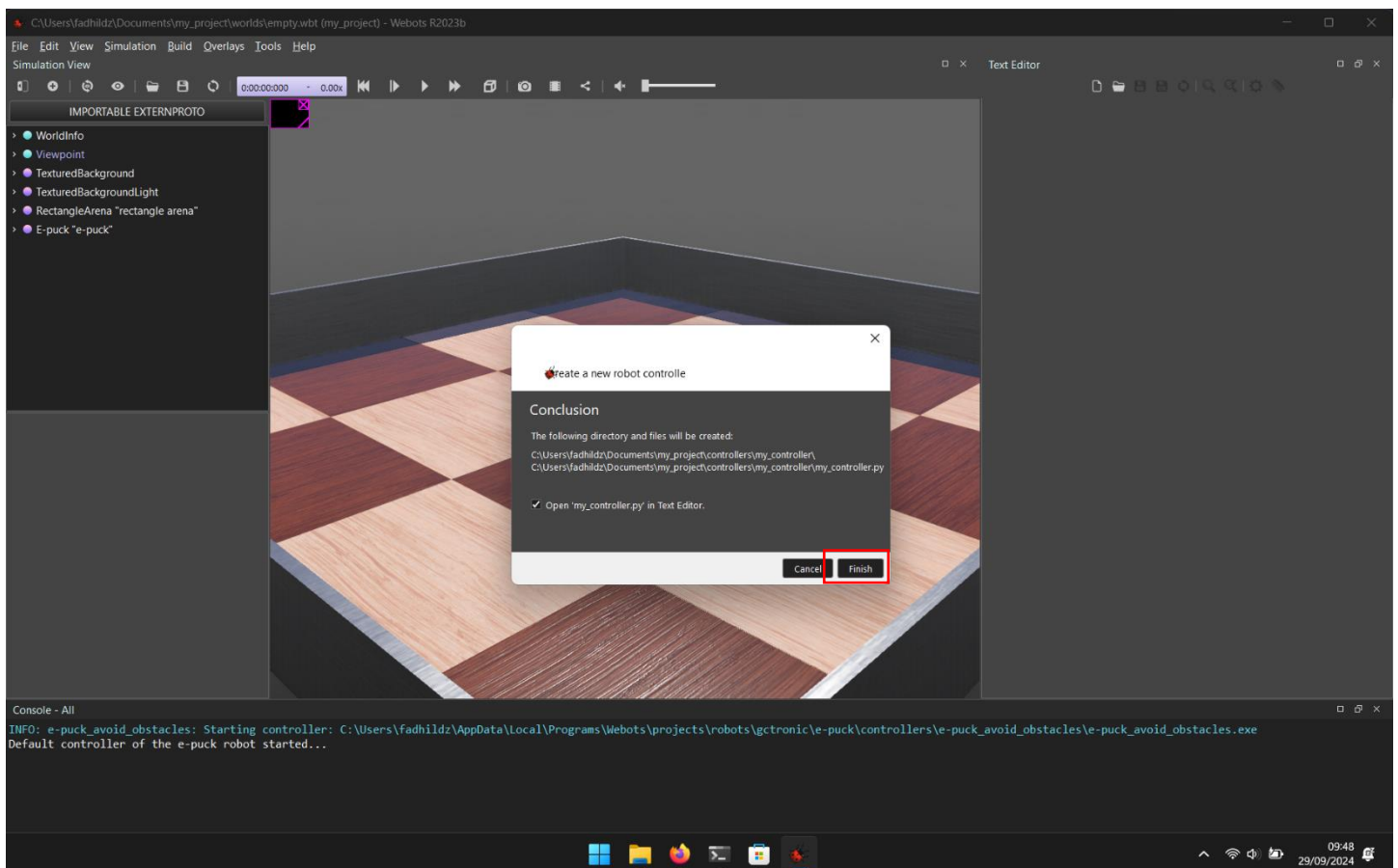
8. Webots mendukung berbagai bahasa pemrograman: C, C++, Java, Python, dan Matlab. Pilih **Python** sebagai bahasa pemrograman.



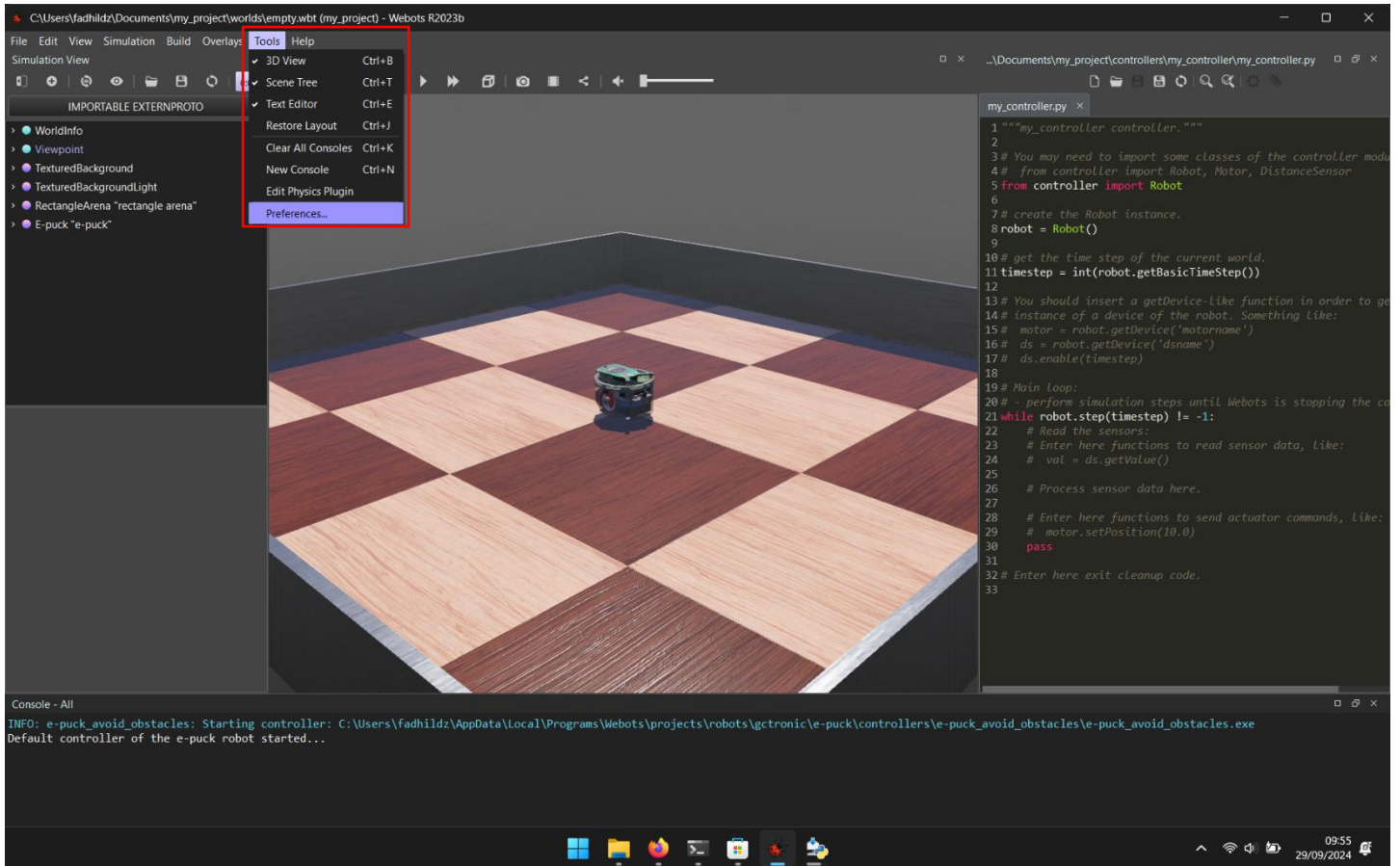
9. Masukkan nama untuk controller yang akan dibuat.



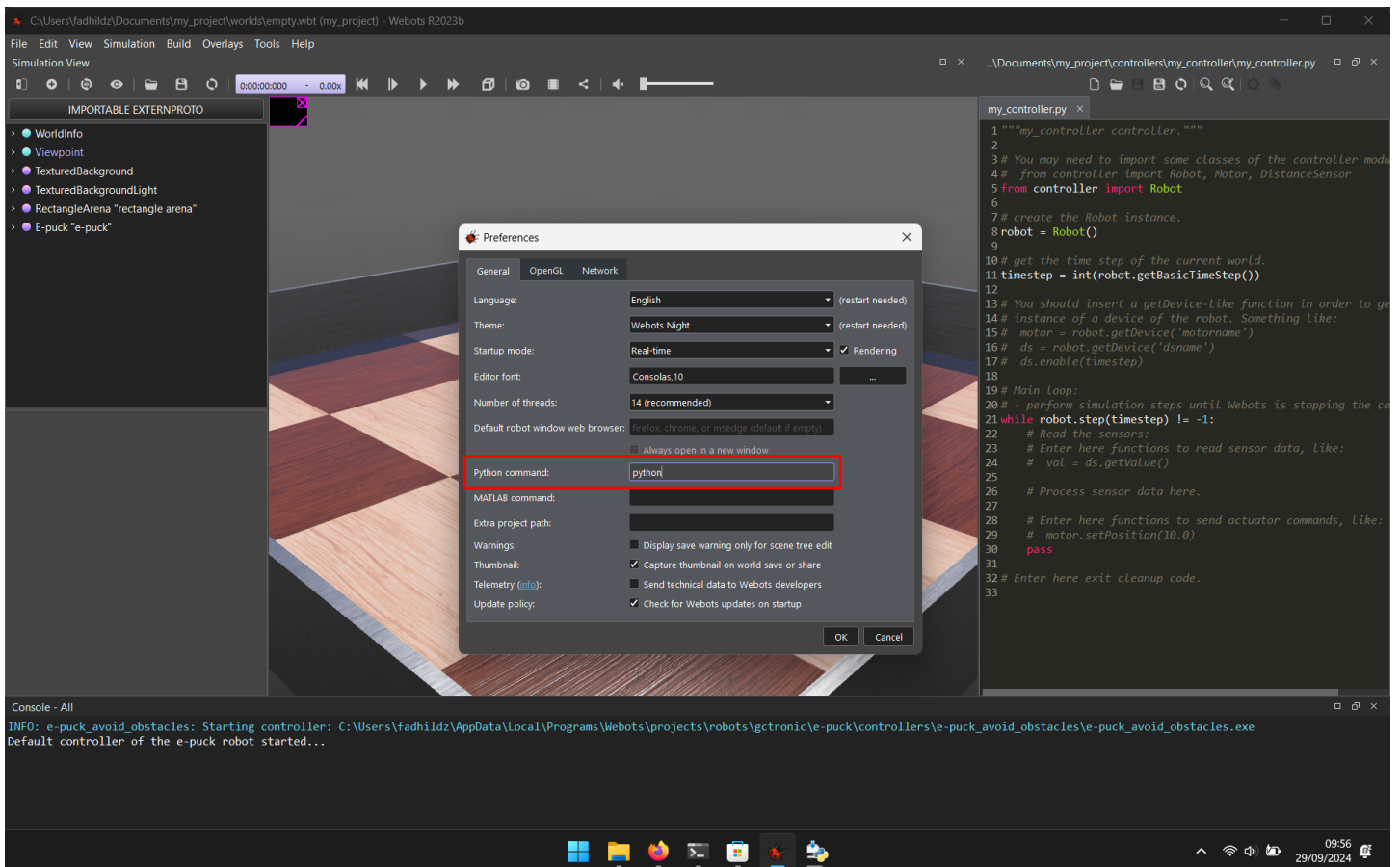
10. Klik **Finish** untuk menyelesaikan pembuatan controller.



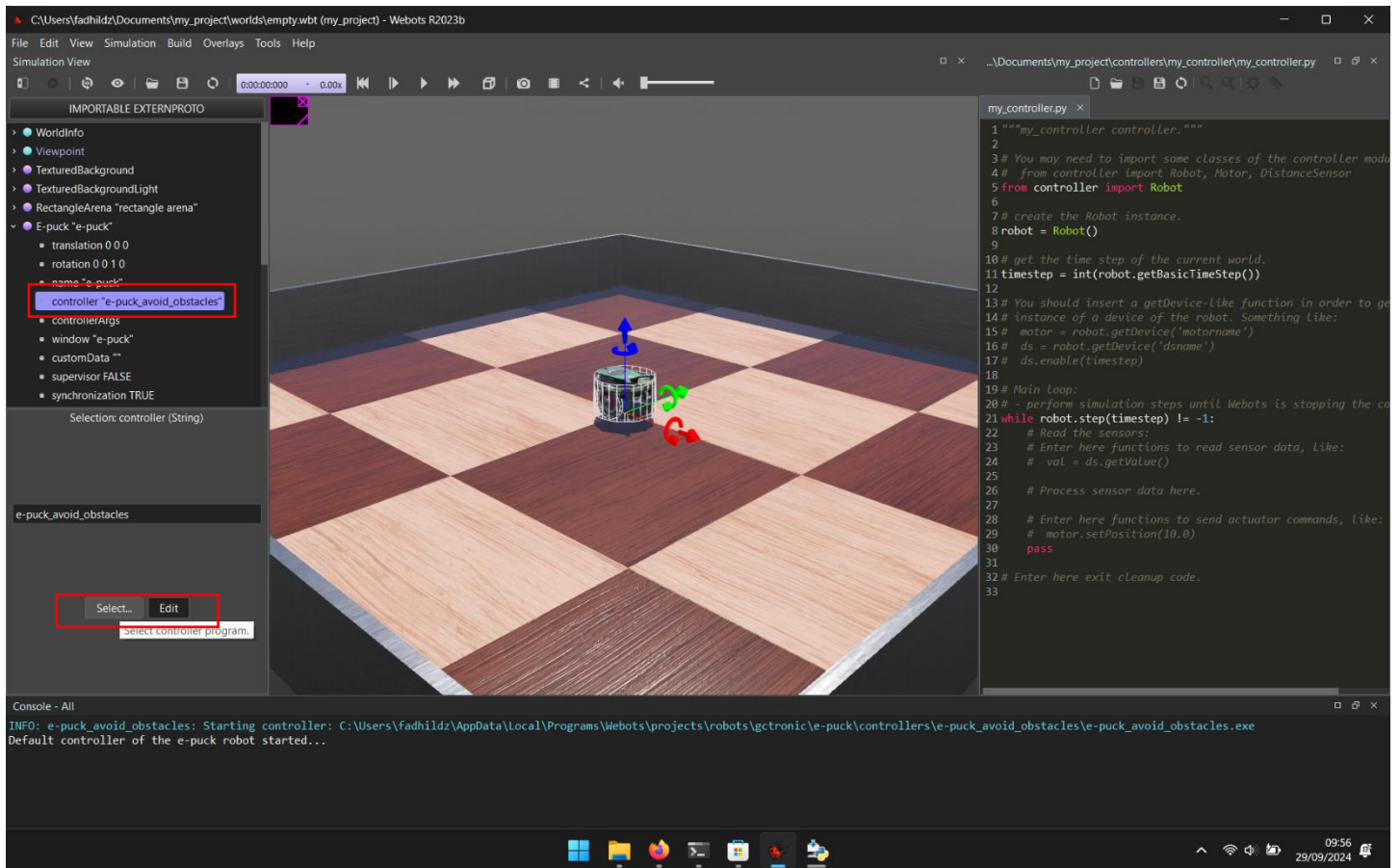
11. Pastikan Python sudah terinstal. Buka Tools > Preferences.



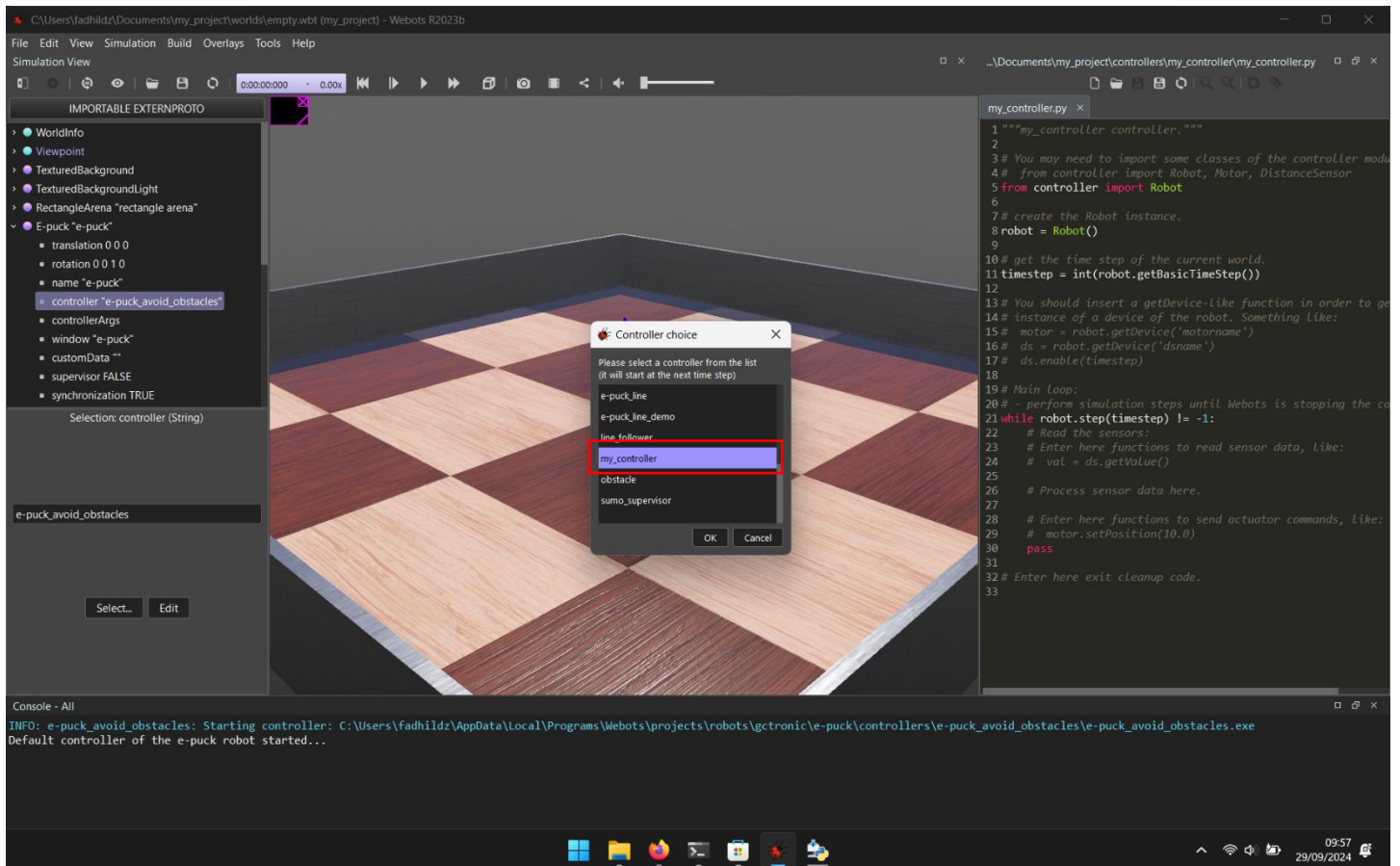
12. Pastikan python command adalah python.



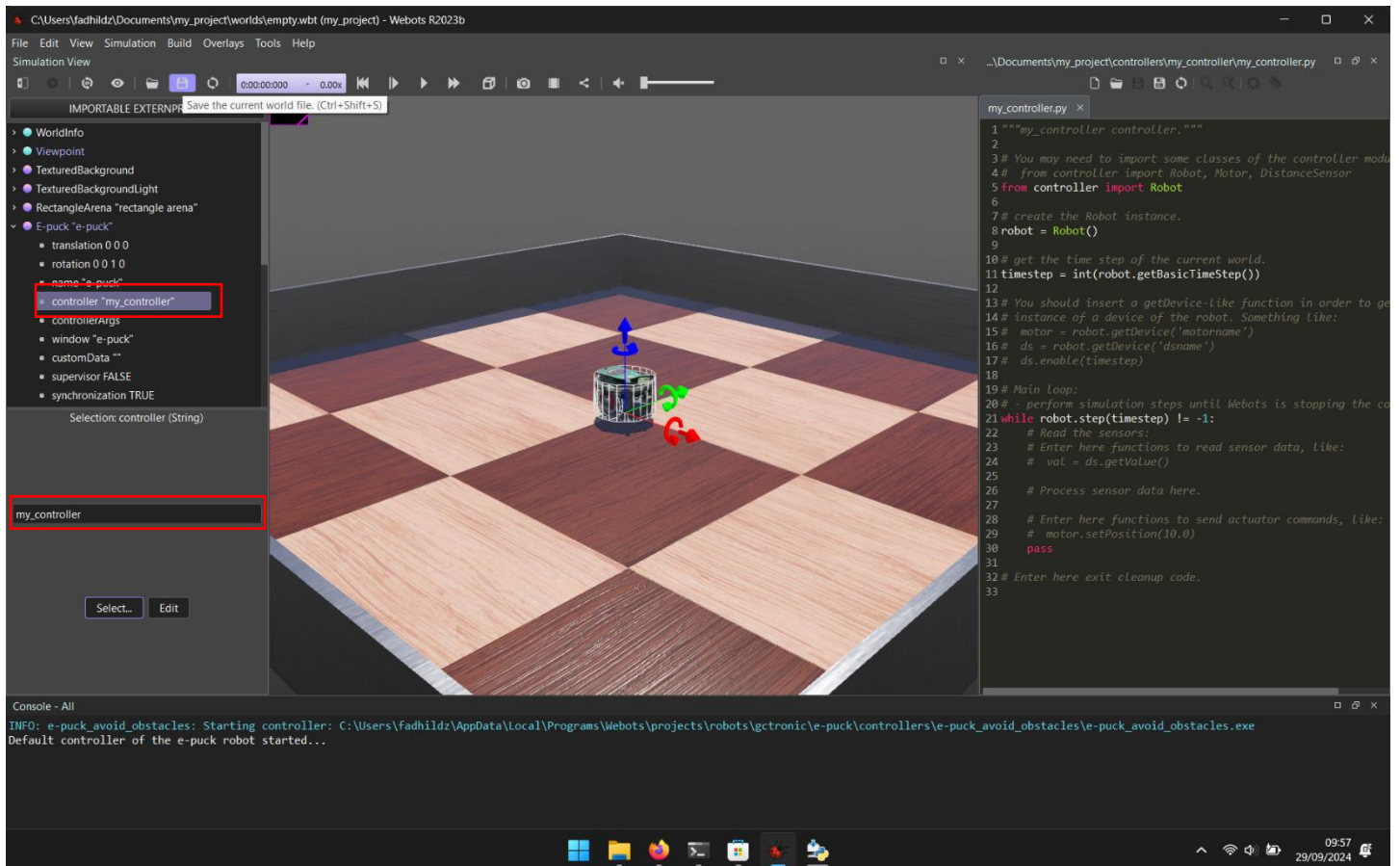
13. Secara default, controller robot e-puck akan menjalankan program “e-puck_avoid_obstacles”. Untuk menggantinya, klik controller e-puck, lalu klik **Select**.



14. Cari dan pilih controller yang telah dibuat sebelumnya.



15. Pastikan controller yang digunakan sudah berubah sesuai pilihan.



16. Jalankan robot untuk memastikan apakah ada error atau tidak.

