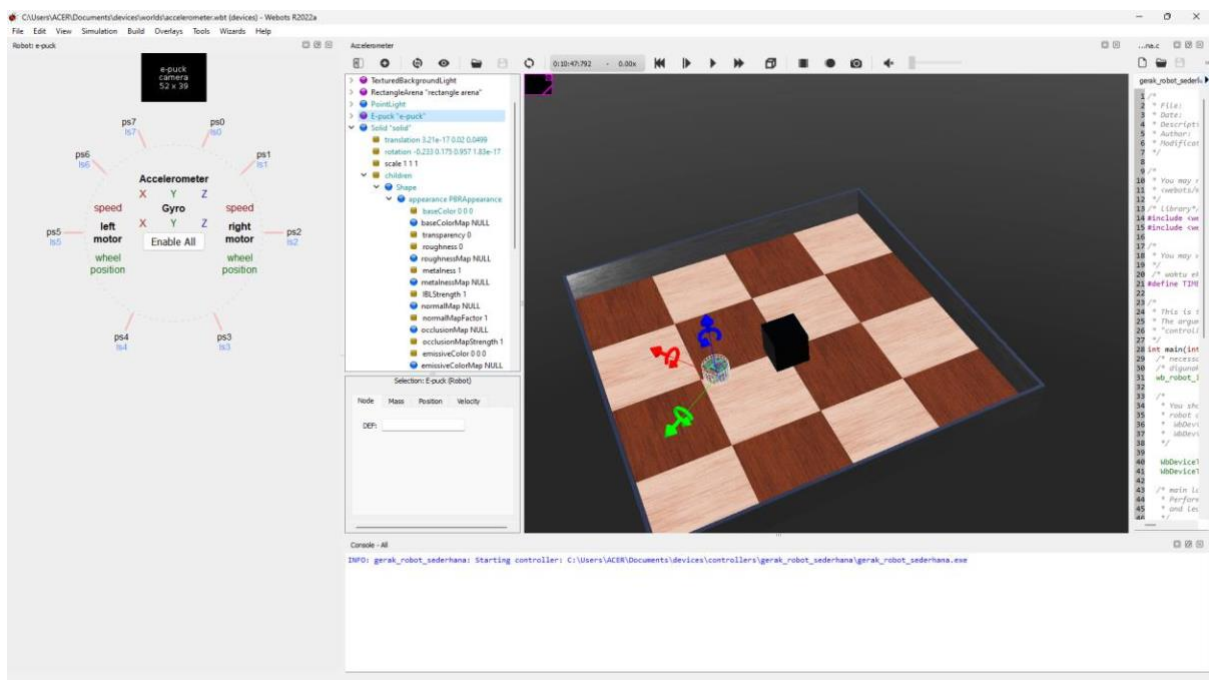


Dilakukan penambahan elemen pada gambar diatas, lalu Terdapat *right motor*, *left motor*, *accelerometer*, sensor kamera dan sensor pendeteksi jarak (8 sensor).



Menambahkan library dan Menambahkan program sensor, seperti pada gambar dibawah ini.

```
#include <webots/distance_sensor.h>

WbDeviceTag sensor0 = wb_robot_get_device("ps0");
WbDeviceTag sensor7 = wb_robot_get_device("ps7");
```

Mengganti gerakan rotor menjadi seperti gambar dibawah, mendefinisikan sensor, deklarasi nilai sensor. menambahkan standar input-output. menampilkan ouput. mendefinikan nilai motor. sensor jarak.

```
wb_distance_sensor_enable(sensor0, TIME_STEP);
wb_distance_sensor_enable(sensor7, TIME_STEP);

wb_motor_set_velocity(right_motor, 0.0);
wb_motor_set_velocity(left_motor, 0.0);

#include <stdio.h>

printf("sensor0=");
printf("%f\n", nilai_sensor0);
printf("sensor7=");
printf("%f\n", nilai_sensor7);

double nilai_right_motor;
double nilai_left_motor;

double nilai_sensor0;
double nilai_sensor7;
nilai_sensor0 = wb_distance_sensor_get_value(sensor0);
nilai_sensor7 = wb_distance_sensor_get_value(sensor7);

/* Process sensor data here */

if(nilai_sensor0<90 && nilai_sensor7<90)
{
    nilai_right_motor = 5;
    nilai_left_motor = 5;
}
else
{
    nilai_right_motor = 0;
    nilai_left_motor = 0;
}
/*
 * Enter here functions to send actuator commands, like:
 * wb_motor_set_position(my_actuator, 10.0);
 */

wb_motor_set_velocity(right_motor, nilai_right_motor);
wb_motor_set_velocity(left_motor, nilai_left_motor);
```