

Selection: E-puck (Robot)

Node	Mass	Position	Velocity
excluding descendants			
mass:	0.15 kg		
density:	702.452 kg/m <sup>3</sup>		
CoM: relative	0	0	0.015
	9.78585e-05	0	0
Inertia matrix:	0	8.64333e-05	0
	0	0	8.7486

Hasil deklarasi :

```
WbDeviceTag right_motor = wb_robot_get_device("right wheel motor");
WbDeviceTag left_motor = wb_robot_get_device("left wheel motor");
```

Mengatur posisi motor robot yaitu dengan :

```
wb_motor_set_position(right_motor, 10.0);|
```

Motor yang dijalankan adalah motor sebelah kanan, sehingga menggunakan variabel yang telah dideklarasikan sebelumnya. Jika, menginginkan untuk menggerakkan motor pada sebelah kiri maka ubah variabel dengan left\_motor. Kemudian, sebelumnya jangan lupa untuk menambahkan library motor yaitu sebagai berikut :

```
#include <webots/robot.h>
#include <webots/motor.h>
```

Untuk menjalankan robot, set terlebih dahulu *controller* yang terdapat pada e-puck dengan nama yang sama, yang telah diinputkan.

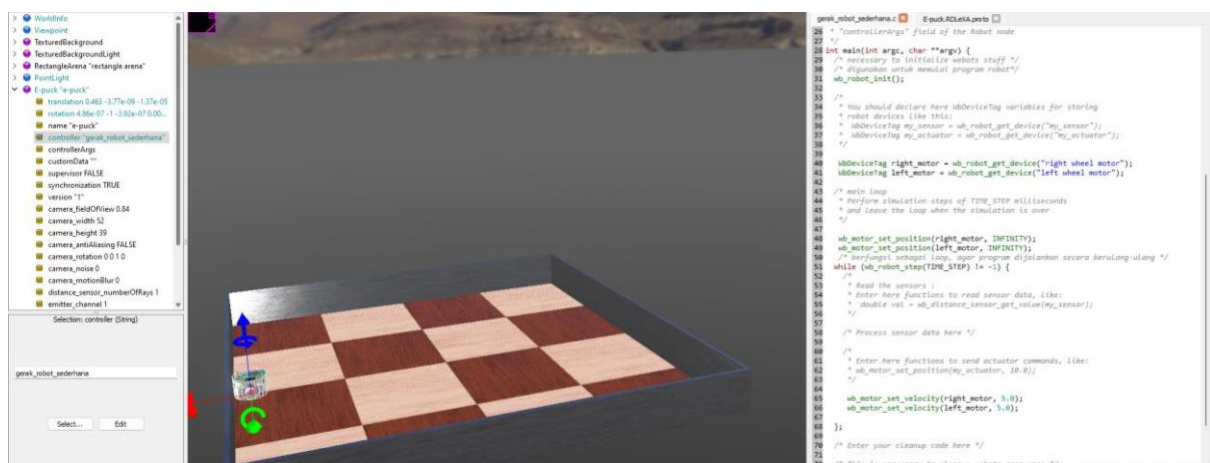
```
translation -0.0773 -0.337 -1.62e-05
rotation 0.00109 -0.0174 1 0.124
name "e-puck"
controller "gerak_robot_sederhana"
```

Posisi robot bergeser setelah melakukan *running*. Jika, ingin robot bergerak dengan menggunakan kecepatan bukan posisi maka :

```
wb_motor_set_position(right_motor, INFINITY);
wb_motor_set_position(left_motor, INFINITY);
```

INFINITY artinya tidak menggunakan kendali posisi, tapi kecepatan. Dengan tambahan (dalam *loop*) :

```
wb_motor_set_velocity(right_motor, 5.0);
wb_motor_set_velocity(left_motor, 5.0);
```



Robot akan bergerak sampai ujung.  
Jika, dalam pemrograman dirubah seperti ini :

```
wb_motor_set_velocity(right_motor, 5.0);
wb_motor_set_velocity(left_motor, -5.0);
```

Nama: M. Farrel Rassya  
NIM : 1103181185  
Kelas : Robotika dan Sistem Cerdas