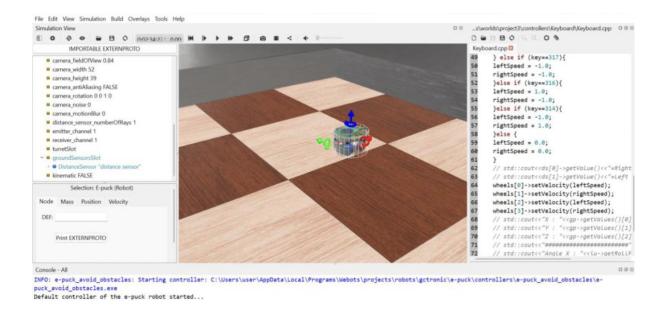
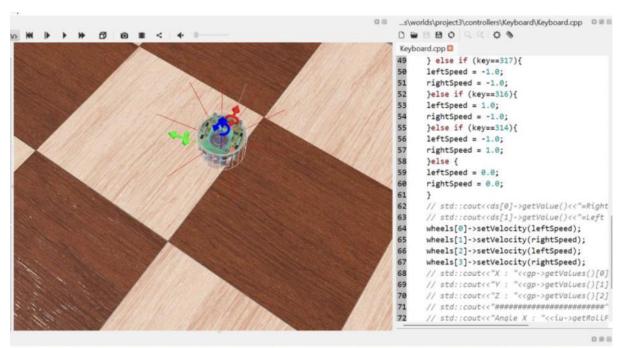
Langkah 1

Menambahkan epuck dan diatur seperti pada gambar dibawah:



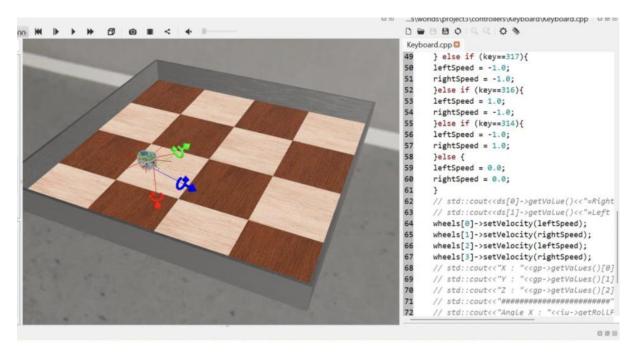
Langkah 2 Melihat keaktifan dari sensor dapat menggunakan view rendering dan pilih menu show distanccesensor



 $ntroller: C: \Users \user \App Data \Local \Programs \Webots \projects \nobots \gctronic \e-puck \controllers \e-puck \approx \e-puck \approx \e-puck \approx \e-puck \approx \approx \e-puck \approx \appro$

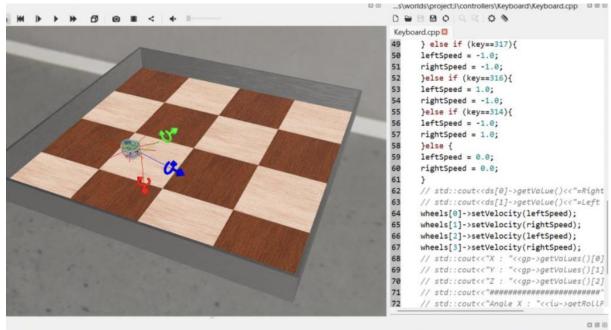
Langkah 3

Mengubah nama dari sensor yang digunakan dan type sensor yang digunakan yaitu generic diubah menjadi infra-red.



Langkah 4

Tambah lagi distance sensor kiri dan kanan lalu atur translatasinya menjadi seperti:



troller: C:\!leane\usan\innData\! ccal\Drograme\Wahote\nnoierte\nshote\artronic\a_nucb\controllare\a_nucb auoid obstaclae\a