

Nama : Ilham Muhammad Firdaus

NIM : 1103202001

## **Webots in Python**

Webots memiliki antarmuka pemrograman aplikasi (API) yang mendukung bahasa pemrograman Python untuk mengontrol simulasi robot. Ini memungkinkan pengguna untuk membuat, mengontrol, dan menguji robot menggunakan Python di lingkungan simulasi Webots.

### **Penggunaan Python dalam Webots:**

1. **Membuat Kontroler Python:** Setelah memilih Python sebagai bahasa kontroler, Anda dapat membuat file Python yang akan menjadi kontroler robot. File ini akan mengontrol perilaku robot di dalam lingkungan simulasi.
2. **Menulis Kode Python:** Tulis kode Python untuk mengontrol robot Anda. Anda dapat menggunakan fungsi-fungsi API Webots dalam Python untuk menggerakkan robot, membaca data sensor, membuat keputusan, dan melakukan tugas-tugas lainnya.
3. **Komunikasi dengan Simulasi:** Python memungkinkan komunikasi dua arah antara simulasi dan kode yang Anda tulis. Anda dapat mengontrol robot dan mendapatkan data dari sensor dalam simulasi Webots melalui kode Python Anda.
4. **Simulasi dan Pengujian:** Jalankan simulasi di Webots untuk melihat bagaimana robot berinteraksi dengan lingkungan berdasarkan kode Python yang telah Anda buat. Anda dapat menguji logika, algoritma navigasi, atau strategi kontrol dalam simulasi ini.