Robotika dan Sistem Cerdas

Webot Tutorial 'More About Controllers'

Diajukan untuk memenuhi UAS pada mata kuliah Robotika dan Sistem Cerdas

Oleh:

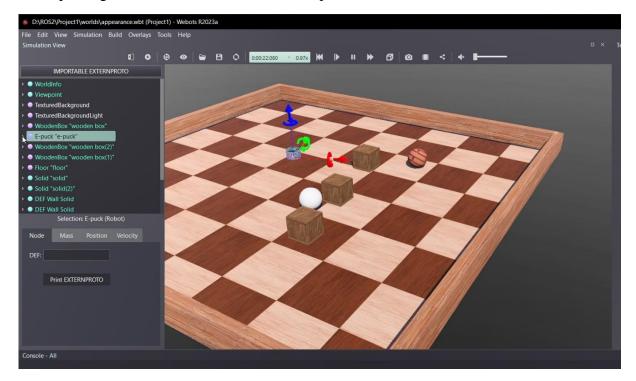
Muhammad Syaiful Rahman (1103192198) (TK-43-GAB)



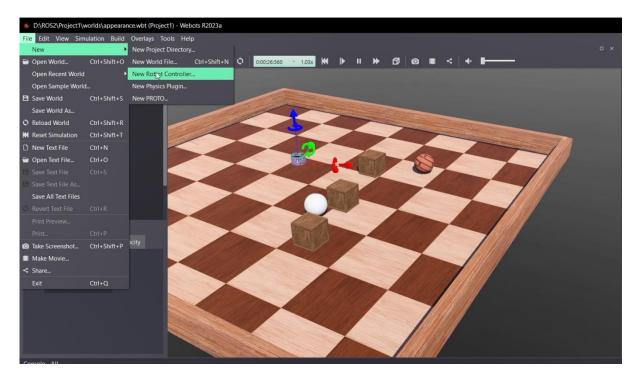
PROGRAM STUDI S1 TEKNIK KOMPUTER
FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG

2023

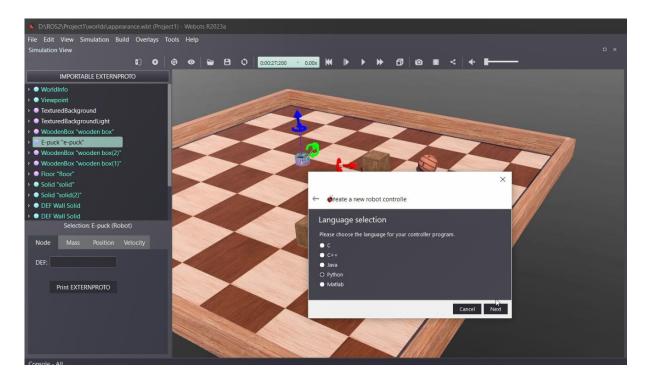
1) Pada tahap ini, kita menjalankan controller dari robot e-puck dengan salah satu bahasa pemrograman. Pertama kita klik robot e-puck terlebih dahulu



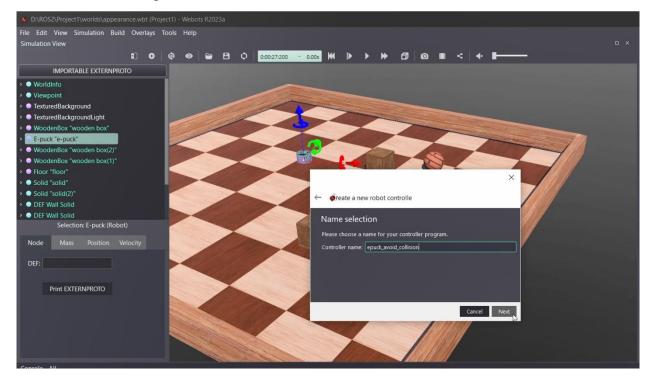
2) Lalu ikuti opsi berikut (File/ New/ New Robot Controller...)



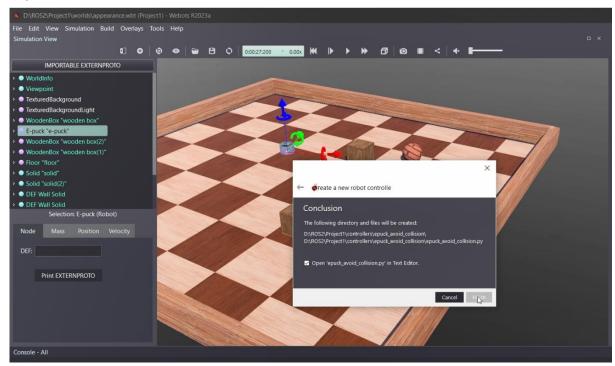
3) Klik Next dan pilih salah satu bahasa pemrograman yang akan menjalankan controller robot e-puck



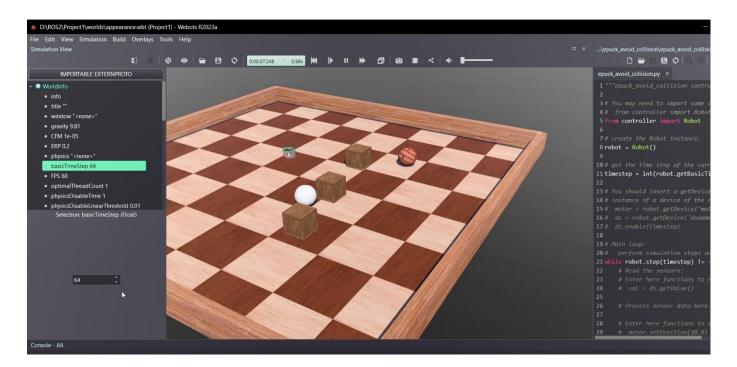
4) Beri nama pada controller



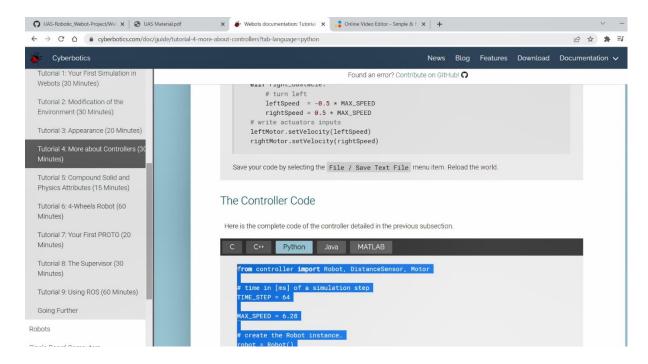
5) Finish



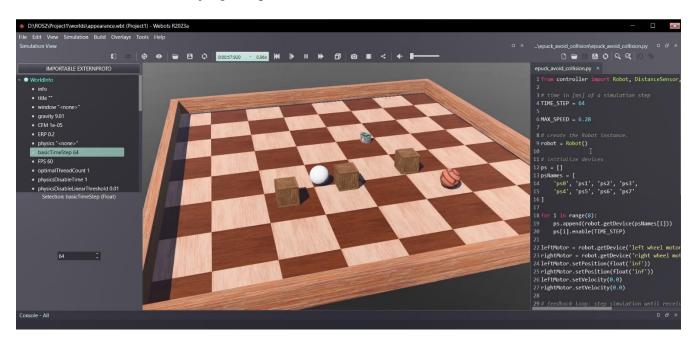
6) Ubah basicTimeStep menjadi 64 pada menu WorldInfo



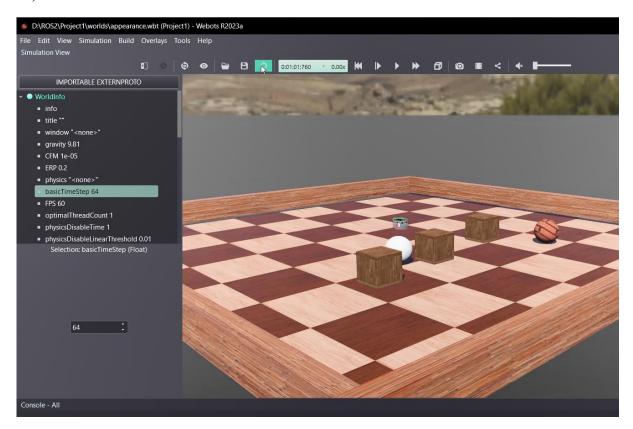
7) Salin code dari webot documentation ke dalam webot menggunakan salah satu bahasa pemrograman. Dalam hal ini, kita menggunakan Bahasa Python

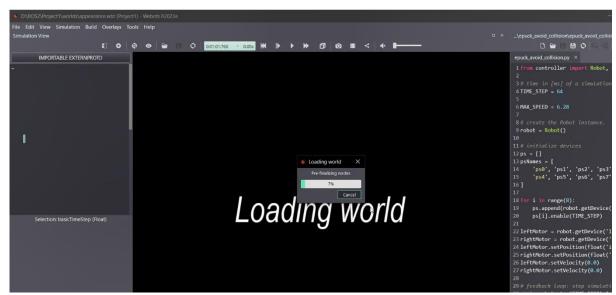


8) Setelah disalin, jangan lupa klik save atau CTRL+S

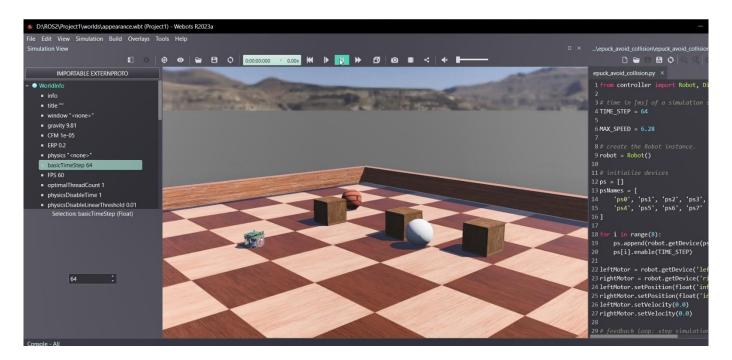


9) Klik reload





10) Jalankan simulasi



Video rekaman praktik dari simulasi ini
 Link YouTube : https://www.youtube.com/watch?v=j3yn9_sZAMY