

Robotika dan Sistem Cerdas

Webot Tutorial ‘Modification of the Environment’

Diajukan untuk memenuhi UAS pada mata kuliah
Robotika dan Sistem Cerdas

Oleh :

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



**Telkom
University**

PROGRAM STUDI S1 TEKNIK KOMPUTER

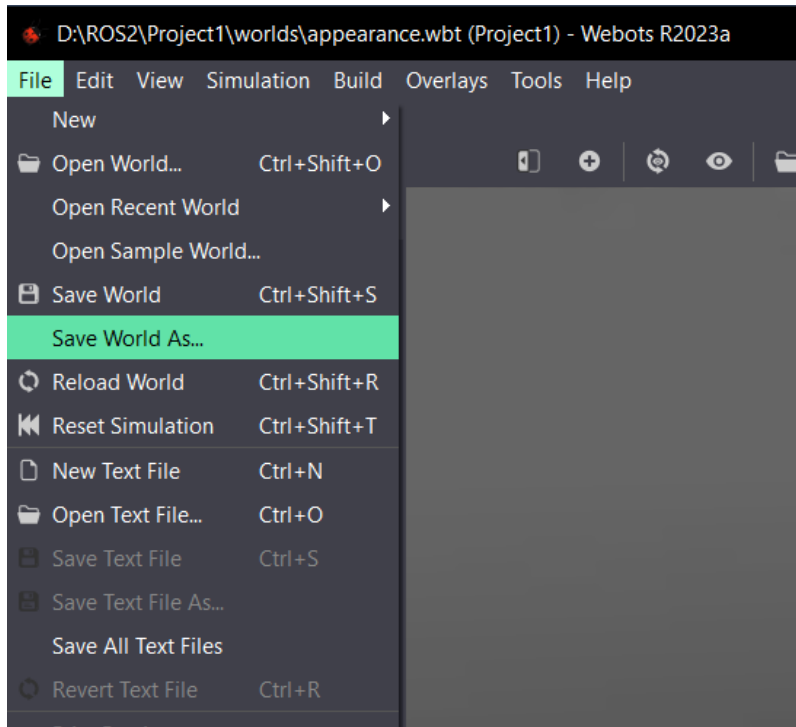
FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

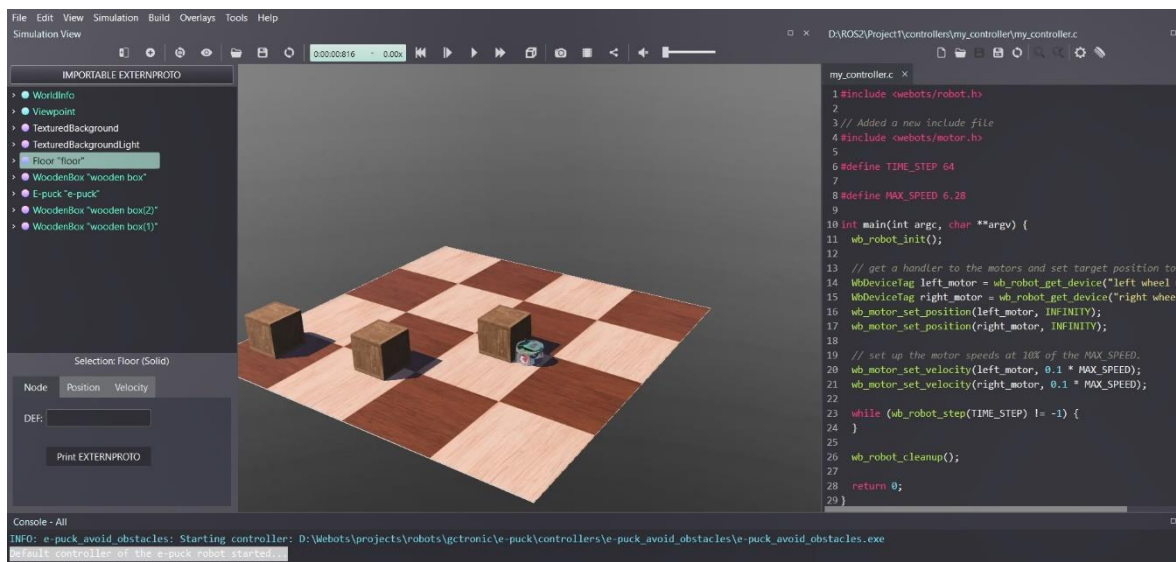
BANDUNG

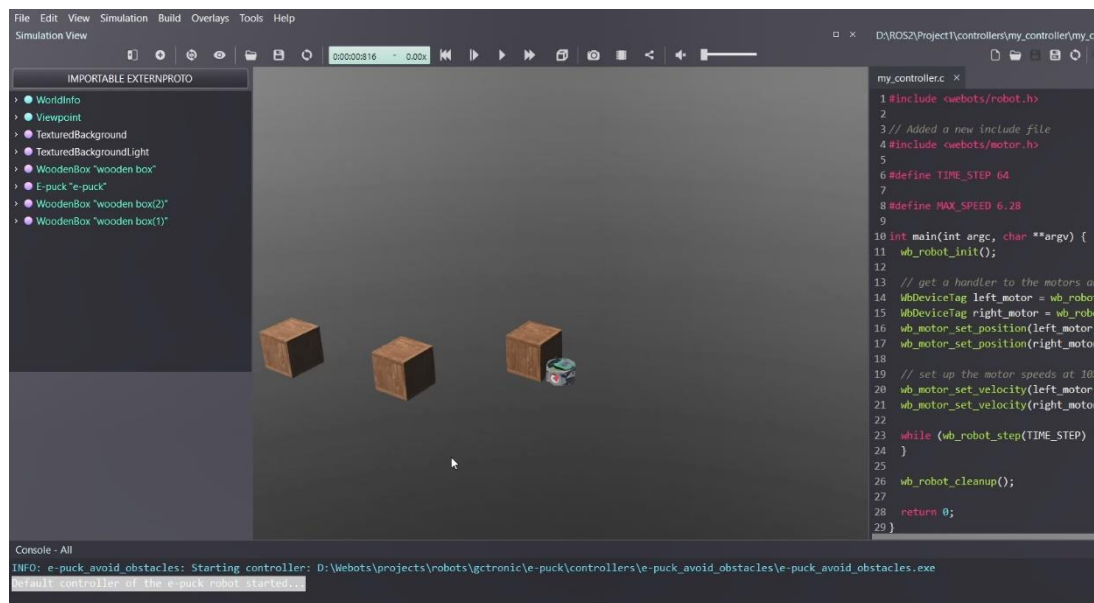
2023

- 1) Tahap pertama buka Webot terlebih dahulu
- 2) Pastikan file.wbt yang digunakan pada tutorial 1 terbuka, jeda simulasi. Lalu pada menu file pilih save world as.. dan beri nama obstacles.wbt

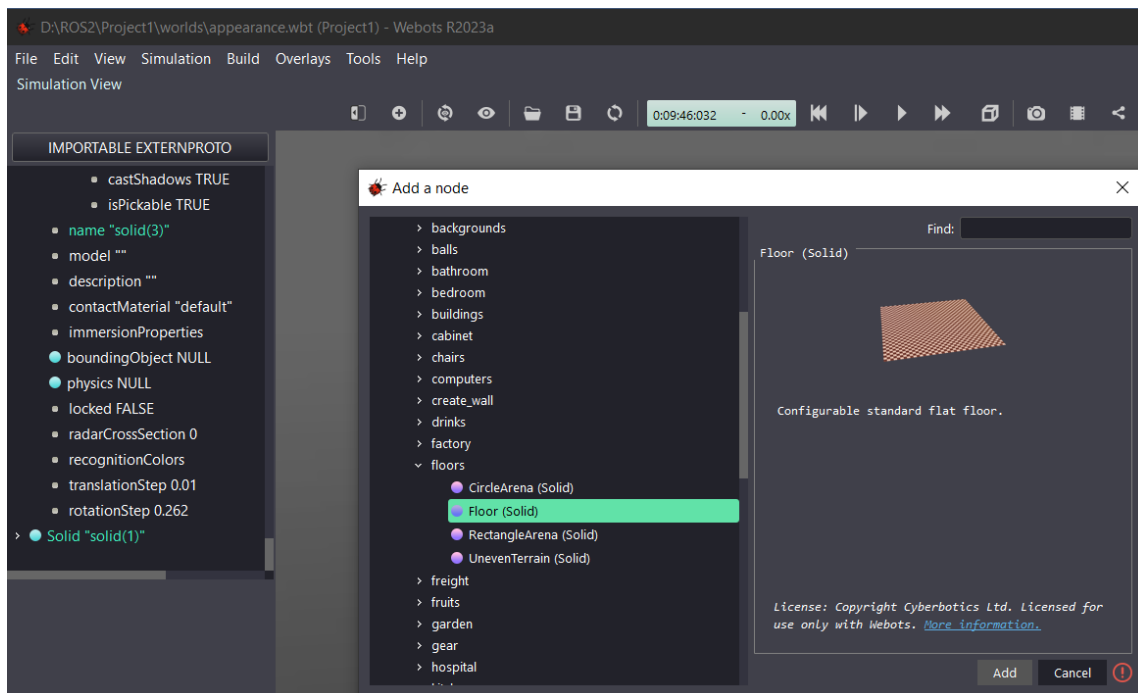


- 3) Selanjutnya, kita akan menghapus lantai dengan cara klik lantai tersebut dan klik tombol 'del' pada keyboard

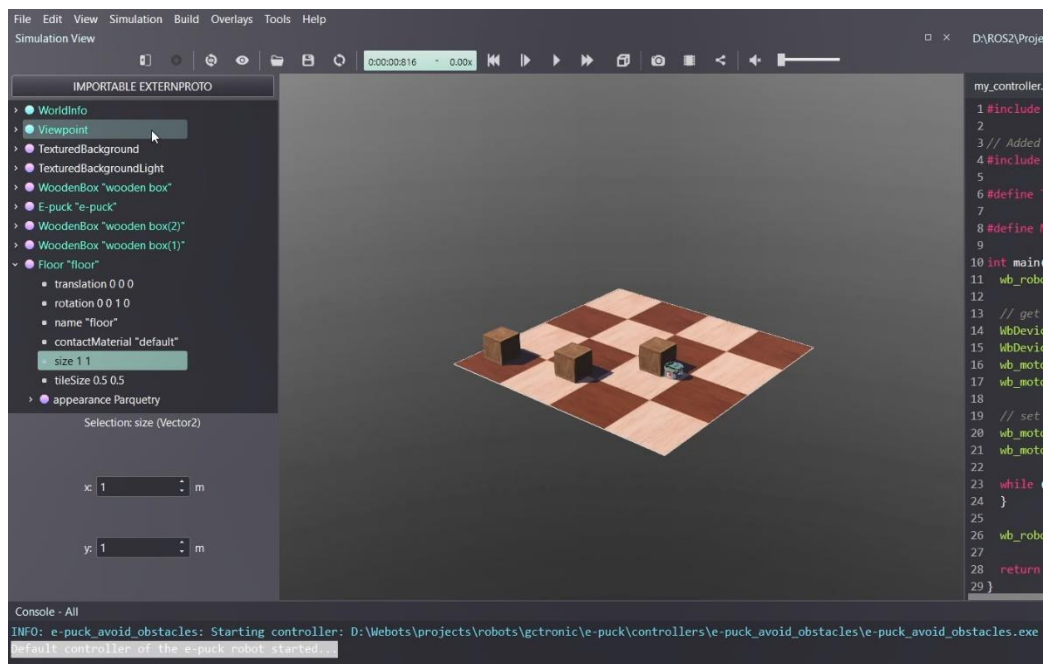




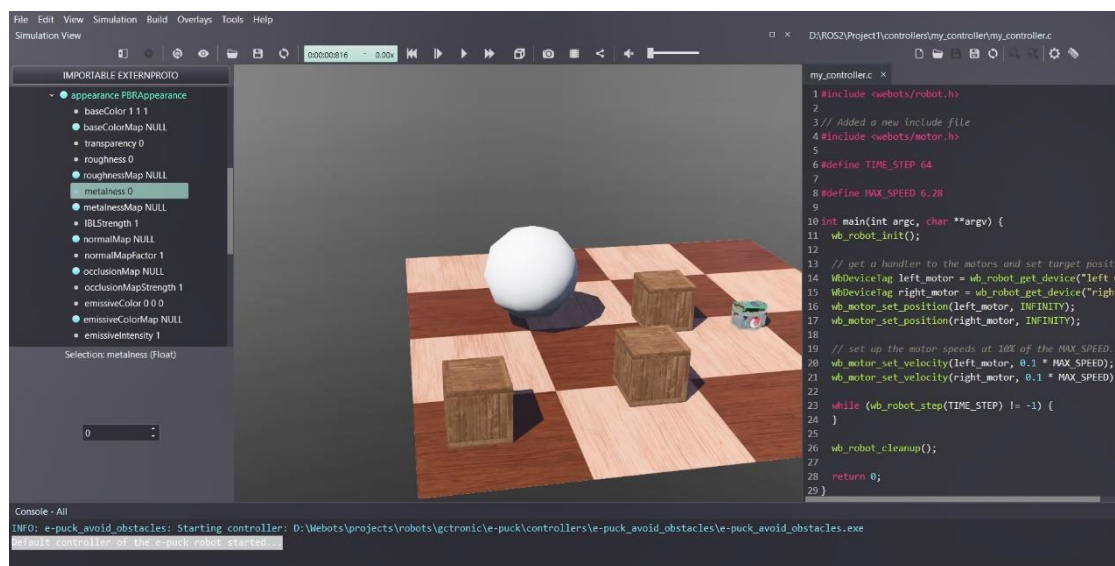
- 4) Selanjutnya buat floor/ lantai dengan mengklik tombol 'add' dan ikuti opsi berikut →
PROTO nodes (Webots Projects) / objects / floors / Floor (Solid)



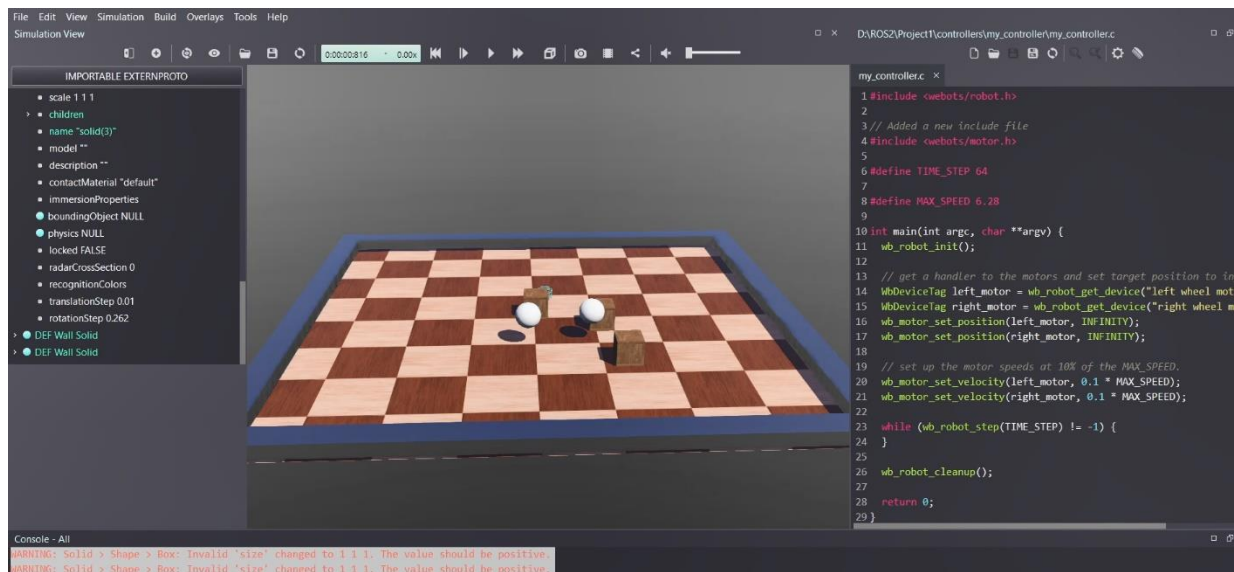
5) Lalu sesuaikan ukuran dari lantai tersebut



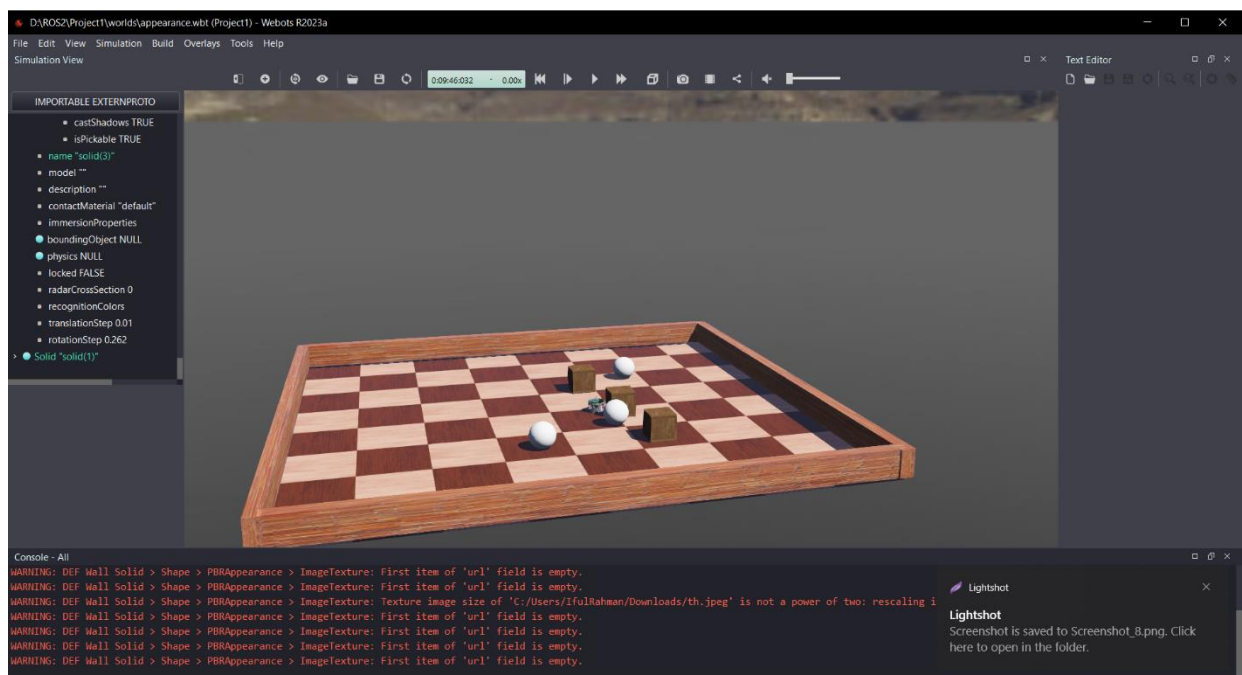
6) Selanjutnya, menambahkan object bola



7) Tambahkan object wall



8) Kustomisasi bagian object wall dengan texture image dan sesuaikan ukuran floor



- Untuk lebih lengkapnya, berikut video rekaman praktik simulasi ini
Link YouTube : <https://www.youtube.com/watch?v=grBkiawvGXw>