

Tutorial Webots Tutorial: Line Follower Robot using epuck // Controller code in Python

Langkah Instalasi Webots

1. Kunjungi situs resmi Webots di cyberbotics.com.
2. Pilih tombol Download Webots sesuai sistem operasi Anda (Windows, macOS, atau Linux).
3. Setelah file terunduh, jalankan instalasi:
 - Untuk Windows: Klik file .exe dan ikuti wizard instalasi.
 - Untuk macOS/Linux: Ekstrak file dan jalankan file Webots.
4. Buka Webots untuk memastikan instalasi berhasil.

Langkah-langkah membuat line follower

1. Kita akan membuat rectanglearena
2. Setelah itu kita akan mengadd epuck pada rectanglearena yang akan menjadi pointer kita saat melakukan project
3. Step berikutnya kita akan menambahkan groundsensor pada robot kita
4. Kita membutuhkan 2 sensor pada robot
5. Setelah itu kita akan menginput proto yang sudah kita cari referensi dari internet
6. Setelah itu kita akan melakukan kalibrasi pada sensor dengan proto yang akan kita jalankan
7. Lanjut kita akan menuliskan code pemrograman yang akan membuat robot kita bergerak mengikuti proto.

Langkah di atas termasuk singkat karna saya menjelaskan detail step by step di video