Pengantar:

Video dimulai dengan pengenalan singkat mengenai tujuan tutorial, yaitu membuat robot wall follower menggunakan Webots. Saya menjelaskan bahwa tutorial ini bertujuan untuk membantu penonton memahami cara menggunakan Webots, memanfaatkan robot e-puck, dan mempelajari dasar kerja sensor proximity.

Persiapan:

Di bagian ini, Saya menjelaskan langkah-langkah membuka Webots. Saya menunjukkan bagaimana cara membuka file baru dan membuka import yang dibutuhkan.

Implementasi:

Membuat Labirin Tembok:

Saya menggambarkan pembuatan labirin secara manual di Webots, membentuk rintangan sederhana berukuran 2x2 meter. Saya mencatat bahwa hasil labirin tidak rapi, tetapi cukup memadai untuk pengujian.

Menambahkan Robot e-puck:

Saya menunjukkan cara menambahkan robot e-puck ke dalam simulasi dan mengaktifkan sensor proximity untuk mendeteksi dinding di sekitarnya.

Logika dan Implementasi Kode:

Saya menjelaskan logika wall follower yang digunakan:

Ada tembok di kiri, tidak ada di depan → jalan lurus.

Ada tembok di kiri dan depan → belok kanan.

Tidak ada tembok di kiri dan depan → belok kiri.

Tidak ada tembok di kiri, ada di depan → belok kiri.

Saya juga menunjukkan potongan kode Python yang ditulis untuk mengontrol robot.

Menjalankan Simulasi:

Saya mempresentasikan robot dalam aksi, menavigasi labirin dengan logika wall follower.

Penutup:

Saya menyimpulkan tutorial dengan merefleksikan hasilnya. Saya menyebutkan bahwa penonton diharapkan dapat memahami cara menggunakan Webots, memanfaatkan robot e-puck, dan mempelajari dasar sensor proximity.