

Nama : Muhammad Nur Ridhwan

NIM : 1103213109

Kelas : 2425-1

Pengantar

Tutorial ini akan membahas cara membuat robot bergerak menggunakan Webots, sebuah simulasi robot yang memungkinkan kita untuk mengontrol robot virtual dalam lingkungan 3D. Pada tutorial ini, akan fokus pada kontrol motor pada robot dengan menggunakan C di Webots. Tujuan dari tutorial ini adalah untuk memperkenalkan dasar pengoperasian motor robot dan memahami bagaimana perintah tersebut diterapkan dalam simulasi Webots. Di dalam program yang dibuat, saya akan mengontrol dua motor robot (motor kiri dan motor kanan) untuk membuat robot bergerak memutar.

Persiapan

- Instalasi webots
- Persiapkan C untuk pengkodean program pada robot
- Buat proyek di webots

Implementasi

- Jalankan webots dari aplikasi
- Buat proyek baru
- Buka folder proyek webots
- Di dalam folder *controllers*, buat folder baru dengan nama sesuai dengan nama program
- Di dalam folder buat file C baru misalnya *controller.cpp*, lalu masukkan code program yang sudah dibuat
- Setelah program selesai dimasukkan, simpan code tersebut
- Lalu tekan run untuk memulai simulasi dan melihat apakah robot bergerak sesuai dengan code program yang telah dibuat, program ini akan membuat robot bergerak dengan motor kiri maju, dan motor kanan berputar mundur, sehingga robot akan berputar ditempat

Penutup

Pada tutorial ini, saya telah membahas cara untuk mengontrol motor robot dalam Webots menggunakan bahasa C. Mengatur posisi motor agar berputar terus-menerus, dan mengatur kecepatan motor agar robot dapat bergerak sesuai dengan keinginan. Tutorial ini memberikan pemahaman dasar tentang cara kerja kontrol motor di dalam simulasi Webots. Dengan memahami dasar ini, seseorang dapat mengembangkan aplikasi yang lebih kompleks dengan mengontrol lebih banyak motor atau perangkat keras lainnya di Webots.