

1. DEFINISIKAN grid sebagai array 2D:
 - 'S' menandai posisi awal robot
 - 'T' menandai posisi tujuan
 - 1 menandai jalur yang bisa dilewati
 - 0 menandai area kosong
2. TETAPKAN robot_position sebagai koordinat titik awal (posisi 'S') dalam grid
3. DEFINISIKAN fungsi print_grid:
 - a. UNTUK setiap baris di grid:
 - i. Cetak setiap sel di baris tersebut dengan spasi di antara sel
 - b. Cetak baris kosong untuk spasi
4. DEFINISIKAN fungsi move_robot:
 - a. Ambil koordinat x, y dari robot_position
 - b. DEFINISIKAN moves sebagai array yang berisi arah-arrah potensial:
 - Atas, bawah, kiri, kanan, yaitu (x-1, y), (x+1, y), (x, y-1), (x, y+1)
 - c. UNTUK setiap posisi baru (new_x, new_y) di moves:
 - i. Jika new_x dan new_y berada dalam batas grid:
 - A. Jika grid[new_x][new_y] adalah 1 (jalur):
 - Perbarui posisi grid[x][y] ke 0 (kosong)
 - Update robot_position menjadi (new_x, new_y)
 - Tandai grid[new_x][new_y] sebagai 'R' untuk posisi robot
 - RETURN True (robot berhasil bergerak)
 - B. Jika grid[new_x][new_y] adalah 'T' (tujuan):
 - Perbarui posisi grid[x][y] ke 0
 - Tandai grid[new_x][new_y] sebagai 'R'
 - Cetak "Robot has reached the target!"
 - RETURN False (robot telah mencapai tujuan)
 - d. RETURN False jika tidak ada langkah valid
5. CETAK "Initial grid:"
6. Panggil print_grid untuk menampilkan grid awal
7. TETAPKAN running = True (status robot berjalan)
8. ULANGI selama running adalah True:
 - a. Jalankan running = move_robot() untuk menggerakkan robot
 - b. Panggil print_grid untuk memperbarui dan menampilkan grid
9. PROGRAM selesai ketika robot mencapai tujuan atau tidak ada lagi langkah valid