

### 1. Kinematics algorithm

Algoritma yang dibuat untuk mengetahui lokasi dan pergerakan dari sebuah objek tanpa mengetahui massa dan gaya yang dimiliki oleh objek tersebut. Penerapan dari kinematics algorithm seperti camera calibration (mengetahui objek dari kamera), object detection, dan lain-lain. Posisi yang digunakan pada kinematics algorithm dapat berbentuk koordinat kartesius atau koordinat polar.

### 2. ADRC (Active Disturbance Rejection Control)

Algoritma yang dibuat untuk membuat sistem yang dapat menghindari atau menolak gangguan internal dan eksternal. ADRC hanya membuat estimasi model dari sistem yang bisa menolak gangguan tanpa membuat model yang detail.

### 3. PID Control

Algoritma yang menjalankan sistem dengan cara memasukkan input, mengkalkulasi nilai output dengan output yang diinginkan, dan mengontrol output dengan feedback adjustment. PID mengontrol error yang terjadi, error yang sebelumnya terjadi, dan memprediksi error yang akan terjadi. PID menggabungkan sistem ini untuk mengefisienkan proses pengontrolan dari input dan output sistem.

### 4. A Star Algorithm

Algoritma yang digunakan untuk mencari atau memperkirakan jalur terpendek yang dapat ditempuh objek agar dapat mencapai target yang diinginkan. Sistem akan berjalan dan membuat objek berjalan dengan melakukan pemotongan jalur seperti sisi miring dari segitiga siku-siku.