**There have been a number of successful attempts in designing obstacle avoiding robots.Experimental results with varied positions of obstacle show the flexibility of the robot to avoid it and have shown a decent performance in our laboratory. These works differ by selection of sensors, path mapping process and the algorithms applied to set the operational parameters.In obstacle detection, the selection of sensor is vital for the required application of the robot, otherwise, it might fail to operate even though all hardware and software are working properly.A robot with optical sensors in a room with glass walls might create more collisions than avoidance.A**pplied low cost sensor network for avoiding obstacle using RGB and Infrared camera and ultrasonic sensors which can detect different obstacles also obstacle warning and avoidance system. **Mobile robot localization using camera and ultrasonic sensor to get the location data**oad detection and tracking system for mobile robots which achieved a good recognition rate**.The ultrasonic sensor enables the robot to pretty much observe and recognize a protest, maintain a strategic distance from impediments.Conclusion Obstacle avoidance capability needs to be considered when designing mobile robots for different applications.The low cost ultrasonic sensor for mobile robot is aim to design and implement a helpful tool that improves the ability of mobile robot to avoid obstacle successfully.**