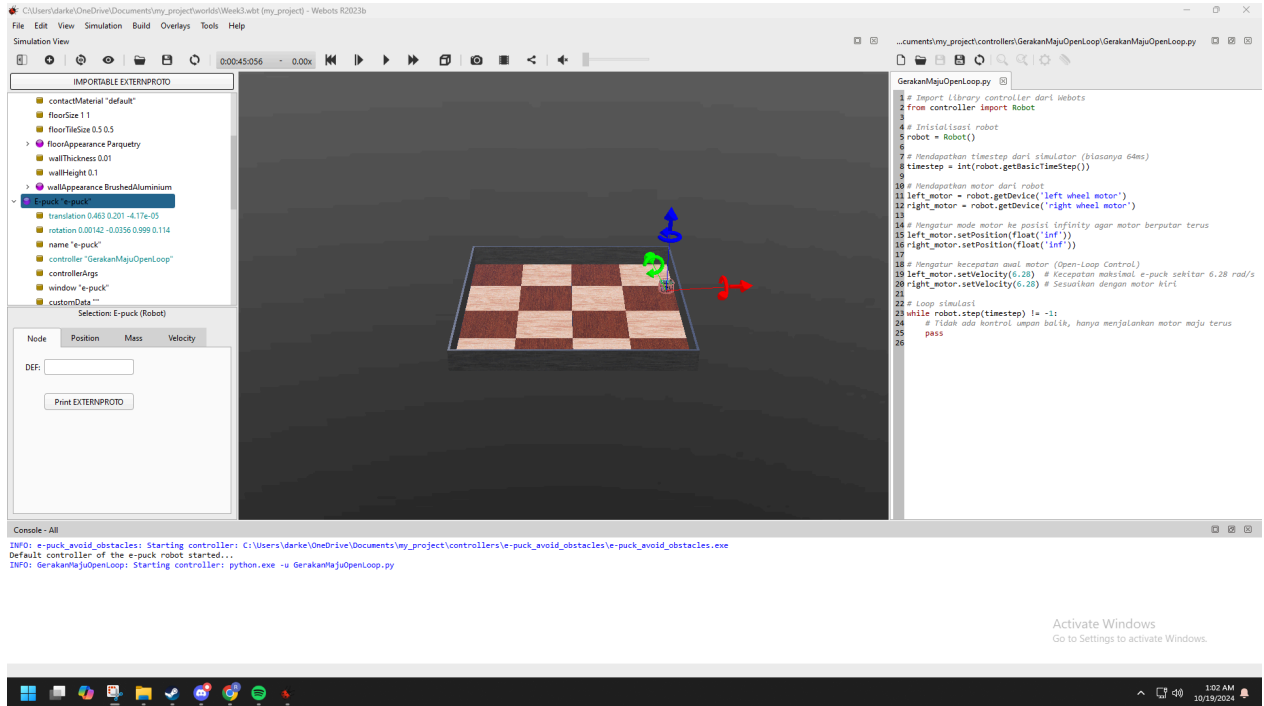
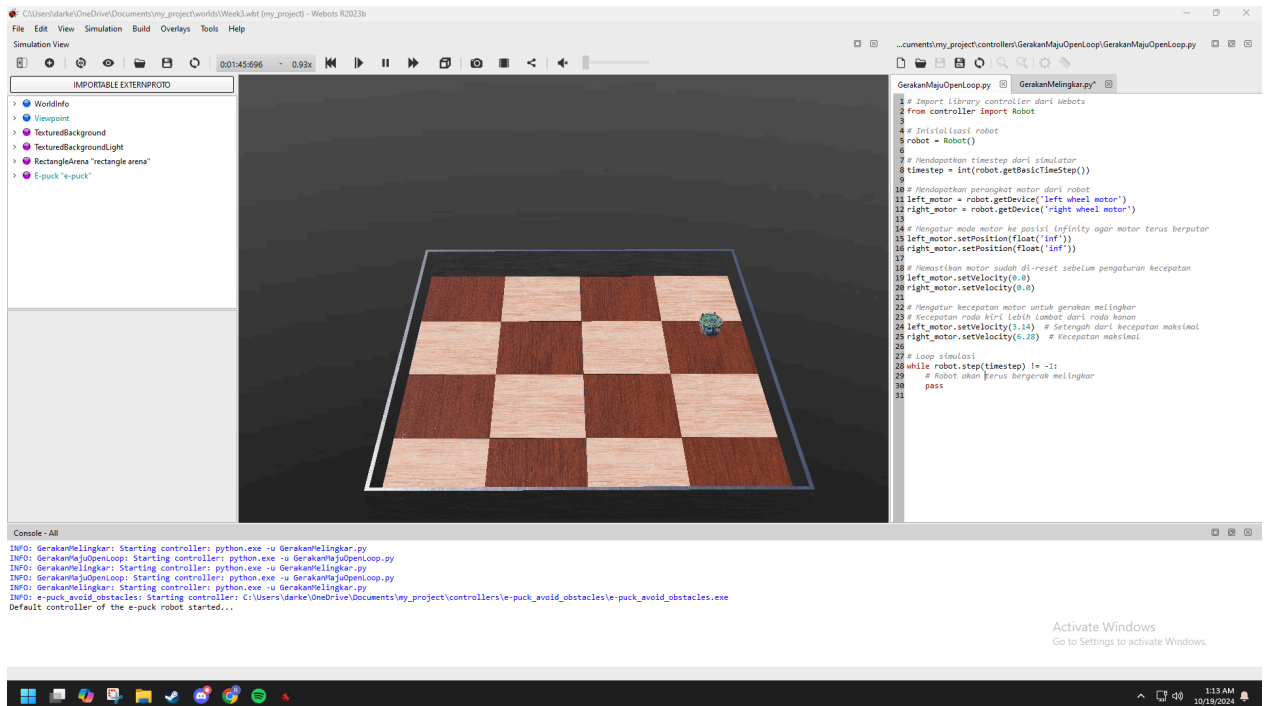


Gerakan Maju Open Loop Control



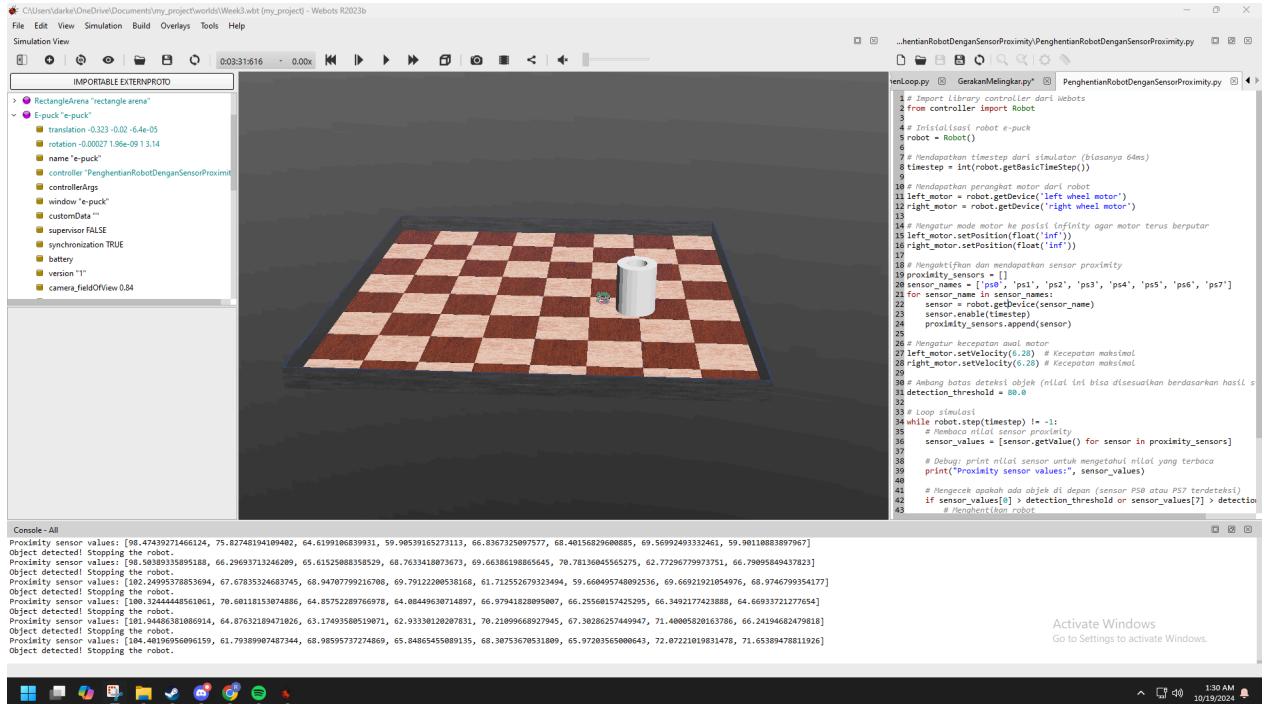
Dalam simulasi ini, karena menggunakan Open-Loop Control, robot akan terus bergerak maju tanpa mengoreksi jalurnya.

Gerakan Melingkar



Dalam simulasi ini, karena kecepatan roda kiri robot lebih lambat daripada roda kanan maka gerakan robot akan melingkar ke arah kiri.

Penghentian Robot Dengan Sensor Proximity



Dengan simulasi ini, robot e-puck akan bergerak maju dan otomatis berhenti ketika ada objek yang terdeteksi oleh sensor proximity di depannya, seperti dinding atau penghalang.