

### **Analisis Robotika Week 3**

Arya Putra Siahaan

1103213099

Setelah melakukan ketiga simulasi diketahui bahwa untuk simulasi pertama diatur velocity atau kecepatan roda pada max speed atau kecepatan penuh, dan keduanya memiliki speed value yang sama, sedangkan untuk yang kedua roda sebelah kiri lebih lambat untuk membuat robot seperti bergerak memutar.

Untuk yang simulasi ketiga berbeda karna harus menggunakan sensor proximity untuk mendeteksi object