

Analisis hasil codingan (Tugas Week 3)

My_controller 1

Pada my_controller 1 robot akan berjalan lurus, dikarenakan tidak memakai sensor jadi robot akan terus melaju meskipun sudah menabrak tembok

My_controller 2

Pada my_controller 2 robot akan berputar terus menerus

My_controller 3

Pada my_controller 3 robot akan berjalan lurus, dikarenakan memakai sensor jadi robot akan berhenti beberapa cm dari benda atau rintangan yang ada di depannya