

**1. Gerakan Maju dengan Open Loop Control:** Robot bergerak lurus tanpa henti dengan kecepatan penuh pada kedua roda, tanpa menggunakan sensor atau umpan balik. Metode ini sederhana, tetapi tidak bisa menyesuaikan gerakan dengan kondisi lingkungan karena tidak ada deteksi hambatan.

**2. Gerakan Melingkar:** Robot berputar searah jarum jam dengan kecepatan berbeda pada roda kiri dan kanan. Ini cocok untuk simulasi lintasan melingkar, tetapi karena open loop, robot tidak akan berhenti atau menghindari hambatan jika ada objek di jalurnya.

**3. Menghentikan Robot dengan Sensor Proximity:** Robot bergerak dan berhenti jika sensor proximity mendeteksi objek dalam jarak tertentu. Jika tidak ada hambatan, robot terus bergerak. Metode ini membuat robot lebih responsif, tetapi deteksi terbatas jika hanya menggunakan satu sensor.