



#### Langkah set plan

1. Tentukan detektor counter 0, dengan eksekusi finish/kosong(---). Jalankan! Apakah bisa berhenti pada titik counter 0? Jika bisa lanjut langkah 2.
2. Set eksekusi counter 0 belok kanan. Pastikan detektor counter 1 kosong. Jalankan! Apakah bisa belok pas?
3. Set timer hingga robot melewati per-4an yang terlingkari merah. Lanjut
4. Sama dengan langkah 1, dengan set counter 1.
5. Sama dengan langkah 2, dengan set counter 1. Karena terdapat 2 pilihan garis tujuan belok maka delay belok(D) diisi hingga robot belok pada jalur yang pas.
6. Tentukan timer hingga mendekati titik counter 2.
7. Pada counter 2, 3 dan 4 sama dengan langkah sebelumnya.