

Kelas : TK4404

```
# Loop kontrol utama
```

```
while robot.step(64) != -1:
    # Baca data dari sensor
    distance = sensor.getValue()

    # Lakukan kontrol berdasarkan data sensor
    if distance > 500:
        motor.setPosition(1.0) # Putar motor ke posisi 1.0
    else:
        motor.setPosition(0.0) # Putar motor ke posisi 0.0
```

Contoh di atas menunjukkan penggunaan skrip Python sederhana untuk mengontrol motor robot berdasarkan data yang diperoleh dari sensor jarak.