

Здравствуйте, Михаил Иванович! Я сделал процессор вместе с сенсором, на каждом такте идет проверка. Алгоритм я придумал простенький, сначала я задаю главное направление (север, северо-запад, юг и т.п.) и, если сенсор видит препятствие на этом направлении, он начинает менять направление на 45 градусов по часовой стрелке, пока не заметит дорогу без препятствий.

