

Здравствуйте, Михаил Иванович! 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. Столкнулся с проблемой, что когда мы выходим на наши точки фиксации спустя несколько тактов, то считая углы в точках фиксации, мы можем перевернуться. А от этого сенсор никак не спасает. Что я придумал, так это с помощью массивов *a*, *b*, *c* от сенсора смотреть в точках фиксации на углы в том числе, тогда ситуации, как показано на картинке – не должно быть (ровер приехал в точку фиксации, т.к. проблем с клиренсом нет, но сразу же перевернулся, т.к. в последнем такте был превышен критический угол!). Но пока что реализовано без углов внутри сенсора, далее отлажу до конца.

