**Line-following robot – Изисквания**

* Функционален алгоритъм, спрямо който роботът да следва непредварително запаметена/определена линия, използвайки като input това, което вижда ESP32-CAM модулът.
* В случай, че линията има общо начало и край, роботът да спира след първата обиколка, без да продължава безкрайно.
* Адекватно преценена скорост, която позволява на робота да не се отдалечава от линията, но и същевременно не го кара да се влачи прекалено бавно.