**Описание ведущего робота**

Движение робота, который является ведущим также организовано с использованием ПИД-регулятора, подстройка коэффициентов которого позволяет роботу двигаться плавнее и сохранять свою скорость при изменении окружающих параметров, таких как угол наклона плоскости движения.

Движение робота организовано в обе стороны путем цикличного изменения направления движения, т.е. робот несколько секунд движется в одном направлении, затем установленное значение скорости инвертируется, что и позволяет сменить вектор движения, через определенное время установленная скорость снова инвертируется.

**Блок-схема алгоритма**

