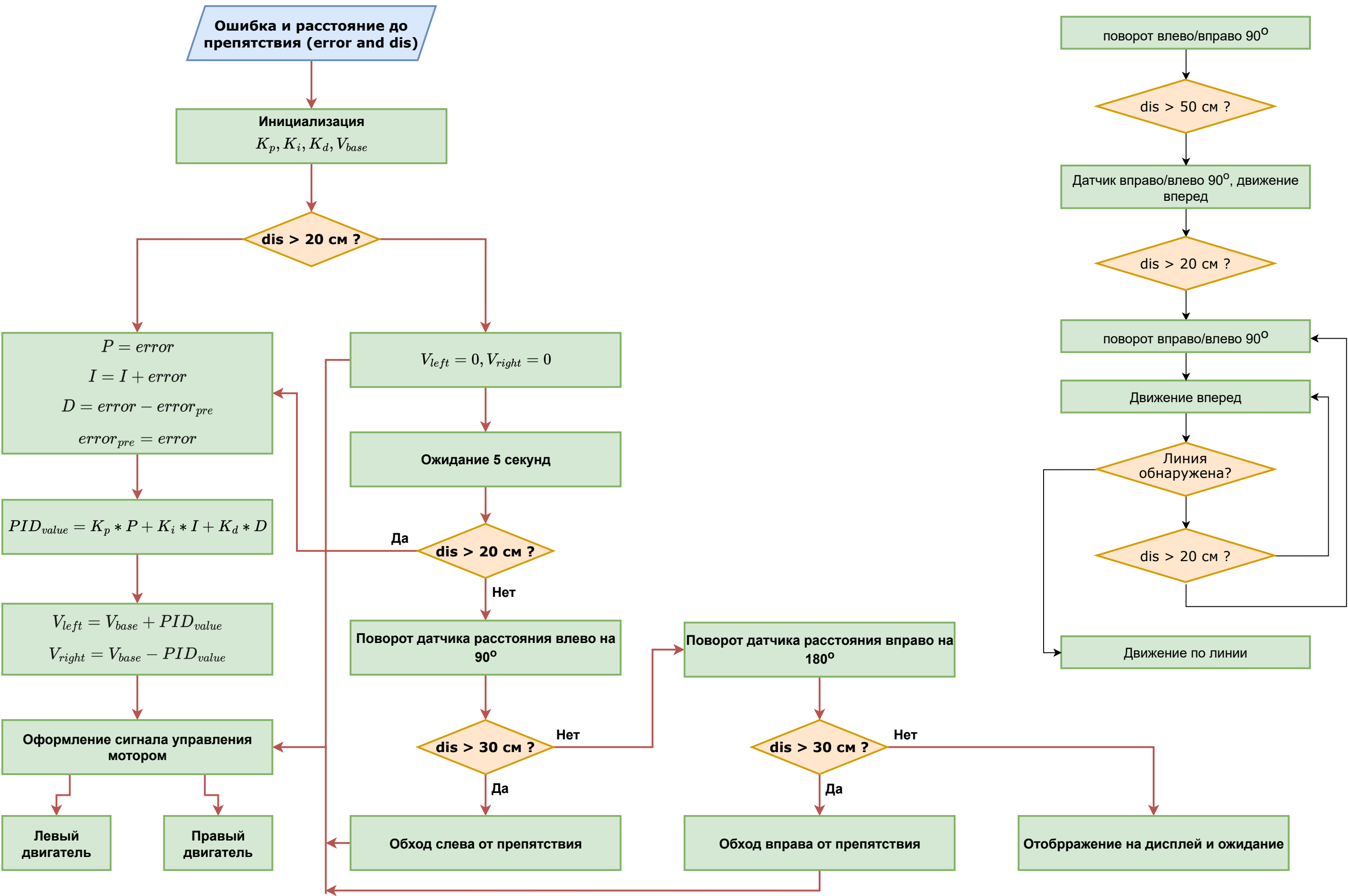




Алгоритм движение по линии и избегание препятствия



Обход слева/справа от препятствия

