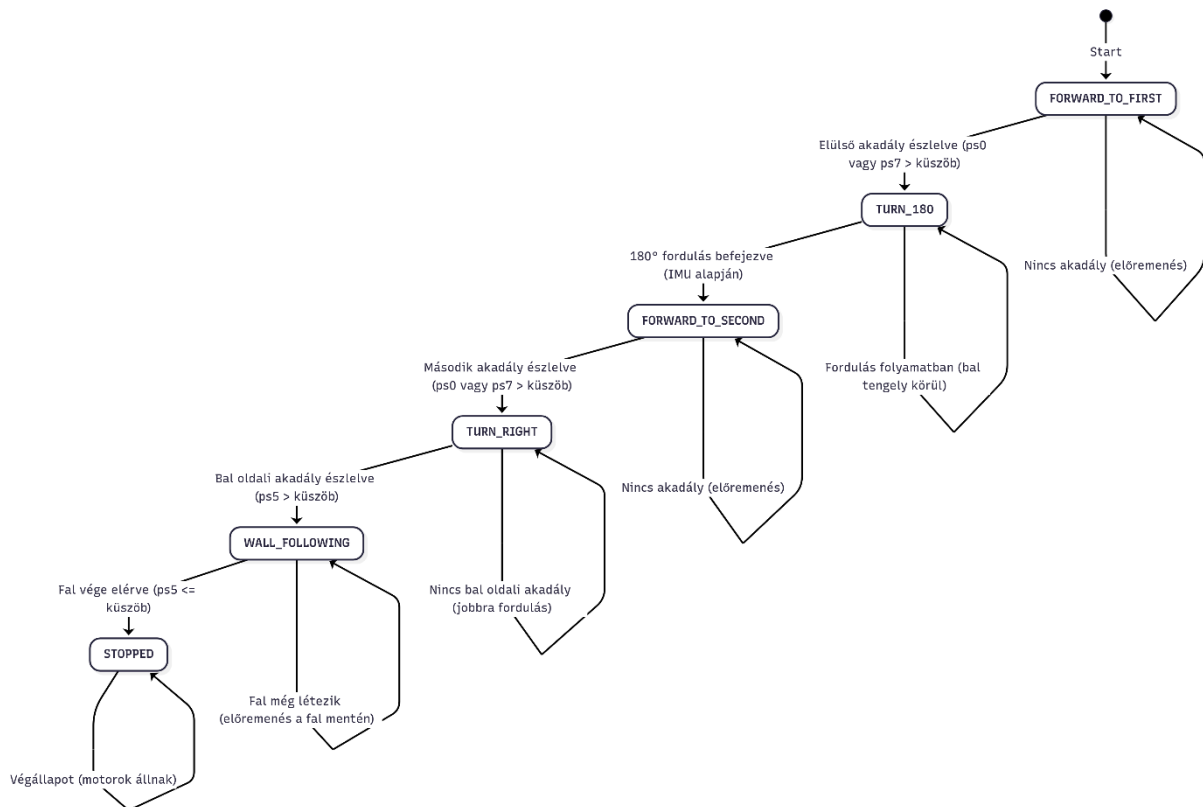
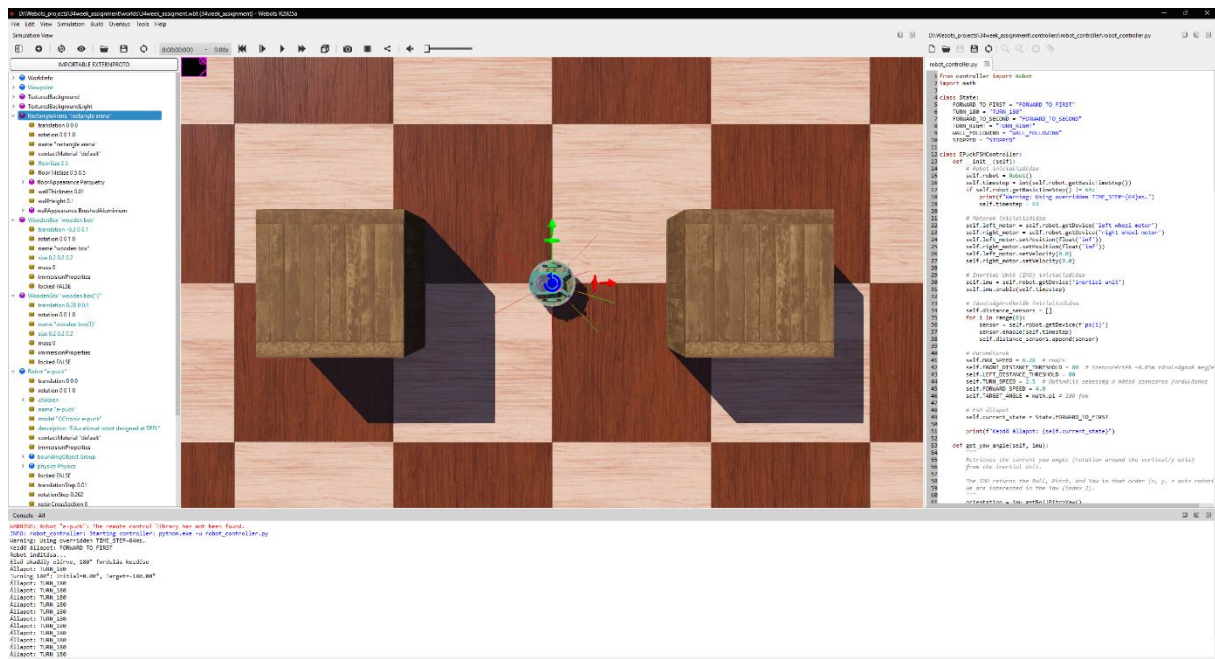


1. A véges állapotgépet ábrázoló diagram



2. Egy képernyőkép, amely a működő szimulációt ábrázolja



3. Rövid írásos reflexió a feladat megoldásáról:

Számomra a legnehezebb rész a 180 fokal megfordulás volt. Eleinte próbálkoztam azzal, hogy egy számú fordulást csináljak, különböző sebességekkel, végül ez nem volt célravezető. Végül egy IMU-t ([Inertial Measurement Unit](#)) használtam. Amivel sikerült a legpontosabb fordulás 180 -> 179.85 (0.15 fok hiba).