**1. main.c**

#include "drone.h"

#include "map.h"

#include "autopilot.h"

#include "object.h"

#include <stdio.h>

int main() {

initialize\_map(20, 20); // Создаем поле размером 20x20

while (1) {

update\_map(); // Обновляем карту, появление новых объектов

display\_map(); // Отображаем карту на экране

char command = get\_user\_input(); // Получаем команду пользователя

if (command == 'q') {

break; // Выход из игры

} else if (command == 'a') {

autopilot\_mode(); // Включаем автопилот

} else {

move\_drone(command); // Управляем дроном вручную

}

if (check\_collision()) {

printf("Аварийная ситуация! Цепочка тележек столкнулась с дроном!\n");

break;

}

}

return 0;

}

**2. drone.h**

#ifndef DRONE\_H

#define DRONE\_H

void move\_drone(char direction);

#endif

**3. drone.c**

#include "drone.h"

#include <stdio.h>

void move\_drone(char direction) {

// Логика перемещения дрона в зависимости от направления

printf("Дрон перемещается в направлении: %c\n", direction);

}

**4. map.h**

#ifndef MAP\_H

#define MAP\_H

void initialize\_map(int width, int height);

void update\_map();

void display\_map();

#endif

**5. map.c**

#include "map.h"

#include <stdio.h>

void initialize\_map(int width, int height) {

// Инициализация карты

printf("Карта размером %dx%d инициализирована\n", width, height);

}

void update\_map() {

// Обновление карты (например, появление новых объектов)

printf("Карта обновлена\n");

}

void display\_map() {

// Отображение карты

printf("Отображение карты\n");

}

**6. autopilot.h**

#ifndef AUTOPILOT\_H

#define AUTOPILOT\_H

void autopilot\_mode();

#endif

**7. autopilot.c**

#include "autopilot.h"

#include <stdio.h>

void autopilot\_mode() {

// Логика автопилота

printf("Автопилот активирован\n");

}

**8. object.h**

#ifndef OBJECT\_H

#define OBJECT\_H

int check\_collision();

char get\_user\_input();

#endif

**9. object.c**

#include "object.h"

#include <stdio.h>

int check\_collision() {

// Проверка на столкновение

printf("Проверка на столкновение\n");

return 0; // Возвращаем 0, если столкновения нет

}

char get\_user\_input() {

char input;

printf("Введите команду (w/a/s/d для управления, q для выхода, a для автопилота): ");

scanf(" %c", &input);

return input;

}