

Uproszczony schemat działania autonomicznego robota unikającego kolizji przy pomocy odczytów z ultradźwiękowego czujnika odległości oraz czujników na podczerveniu. Robot porusza się do momentu napotkania przeszkody, następnie obraca się o 90 stopni i kontynuuje podróż. Jeśli bezpośrednio po obrocie napotka przeszkodę, zawraca i próbuje jechać w przeciwnym kierunku, jeśli to również jest niemożliwe, skręca ponownie i porusza się w kierunku, z którego pierwotnie przyjechał. Sterowanie przy pomocy Arduino.

Jest to podstawowa wersja robota.

Docelowo robot będzie zapisywał współrzędne swojego położenia podczas każdego zatrzymania, bazując na odczytach z czujników szczelinowych.

