**Исследователь.**

**Компоненты и подключение:**

* Ультразвуковой датчик - **IN1** 1 шт.
* Мотор - **M1**, **M2** 2 шт.

**Описание:**

Робот доезжает до препятствия, делает разворот и продолжает движение до следующего препятствия.

**Схема:**

Начало

Дистанция> 20 см

Да

Нет

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 Вперёд

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 Назад

Разворот 0,5 секунды