Задание на лабораторную работу № 6

Описание.

Есть два робота на перекрестке, движущиеся перпендикулярно друг к другу. Роботы взаимодействуют друг с другом посредством Smart-M3 с использованием онтологии. Движение роботов начинается одновременно со случайными скоростями со случайного расстояния. Каждому роботу изначально известны только своя скорость, размер и расстояние до перекрестка. Необходимо в ходе взаимодействия роботов:

1) Обеспечить проезд перекрестка на максимальной скорости за минимальное время. Роботы должны пересечь перекресток не останавливаясь и не сталкиваясь друг за другом.

2) Обеспечить гарантированное столкновение роботов на перекрестке через минимальное после старта время.