Мобильная робототехника

Результат выполнения

Лабораторной работы №15, 16, 17

Выполнил

Ёда Никита Дмитриевич

Yellow Упражнение 8. Робот начинает движение после касания заднего датчика. Робот едет вперед пока не коснется передним датчиком препятствия. Коснувшись препятствия, начинает отъезжать назад, пока не коснется задним датчиком препятствия. После касания отъезжает на 1,5 оборота колеса вперед и останавливается.























