В файле emulator.py есть шаблон-заглушка функции get\_catch\_point(). Она должна возвращать координаты места встречи робота и коробки. Сейчас возвращаю фиксированную точку по X и совпадающую с координатой коробки Y.

В местах использования передаю в нее параметры из письма x0,l0,y0,u,v.

Переменные прокомментировал.

Запуск самой программы стандартный, без параметров.

Клавиша g – генерирует новый конвейер с новой коробкой. d – имитирует обнаружение коробки и начинает движение. Ползунок устанавливает скорость движения коробки.

Пример работы на видео.