1. Gdy jedzie to zlicza ile przejechał (żeby wiedzieć ile zostało do celu).

2. Gdy napotka przeszkodę to notuje ten fakt, omija ją zliczając ile mu na to zeszło (aby następnie skorygować trasę o tą wartość).

3. Jak będziemy się komunikować z robotem? Prosta apka na telefon i łączenie przez Bluetooth lub Wi-Fi?

4. **\*W odległej przyszłości\*** Nauczyć robota czegoś takiego, że bierzemy Joystick, pokazujemy mu trasę, on się jej uczy a następnie ją powtarza (może nawet z omijaniem przeszkód).

# przed każdym slicingiem należy sprawdzać, czy tablica nie jest pusta – jak jest to dojechaliśmy na miejsce.

setup ()

użytkownik zadaje trasę krokami # 100 prosto, obróć o 90, 50 prosto…

trace = trasa jest interpretowana jako lista, w której 1 element to aktualna odległość, którą musi pokonać, gdy dojdzie do 0 to slicing

rotate = lista kątów

preprocessing

loop ()

dopóki możesz jechać na wprost:

jedź

trace[0] -- …

jeżeli trace[0] <= 0

obróć o rotate [0]

rotate = rotate[1:]

dopóki nie możesz jechać:

zatrzymaj się

obróć o 90° w lewo

dopóki po twojej prawej jest przeszkoda

jedź

left ++ droga którą przejechałeś

obróć się o 90 w prawo

dopóki po twojej prawej jest przeszkoda:

jedź

trace[0] -- …

jeżeli trace[0] <= 0

trace = trace[1:]

jeżeli rotate w lewo

trace[0] -= left

else

trace[0] += left

obróć o rotate[0]

wróć do głównej pętli loop

obróć o 90 w prawo

podjedź o left

obróć o 90 w lewo

left = 0

możesz jechać