

در این ربات از دو تابع استفاده شده است که یکی از آنها اعداد مربوط به گرفتن اعداد لیزر است و یکی از آنها مربوط به محدود کردن اعشار آن است که باعث بالا رفتن سرعت ربات میشود

الگوریتم این ربات به این صورت است که از سه شرط اصلی استفاده شده است که آنها به ترتیب به این صورت هستند:

- ۱- ربات در ۴۵ درجه و ۱۳۵ درجه را میگیرد و در صورت کمتر بودن از ۶۰ سانتی متر حرکتی صورت میگیرد
 - ۲- ربات نقطه ۹۰ درجه خود را میگیرد و در صورت کم تر بودن از ۱.۳۰ متر یک سری حرکتی صورت میگیرد
 - ۳- ربات ۹۰ درجه خود را میگیرد و در صورت بیشتر بودن از ۱.۳۰ متر ربات بصورت مستقیم به حرکت خود ادامه میدهد
- حرکات صورت گرفته در این ۳ شرط:

۱- الف) در صورتی که ربات در نقطه ۴۵ درجه فاصله کمتر از ۶۰ سانتی بشود ربات کمی به عقب حرکت میکند و بسمت چپ میچرخد و به حرکت خود ادامه میدهد

ب) در صورتی که ربات در نقطه ۱۳۵ درجه فاصله کمتر از ۶۰ سانتی بشود ربات کمی به عقب حرکت میکند و بسمت راست میچرخد و به حرکت خود ادامه میدهد

۲- الف) ربات نقطه ۹۰ درجه را میگیرد و در صورت کمتر بودن از ۵۰ سانتی متر ربات کمی به عقب حرکت میکند

ب) ربات نقطه ۹۰ درجه را میگیرد و در صورت کمتر بودن از ۹۰ سانتی متر ربات به هر سمتی که عدد آن بزرگ تر باشد میچرخد

ج) در صورتی که ربات نقطه ۹۰ درجه کمتر از ۱.۳۰ متر باشد ربات به آرامی به جلو حرکت میکند

۳- و در شرط سوم اگر هیچ چیزی مشاهده نکرد به جلو حرکت میکند

حتما فایل پایتون داخل این پوشه را در داخل خودش اجرا کنید(فایل ربات کنترل کلاس تغییر کرده است)