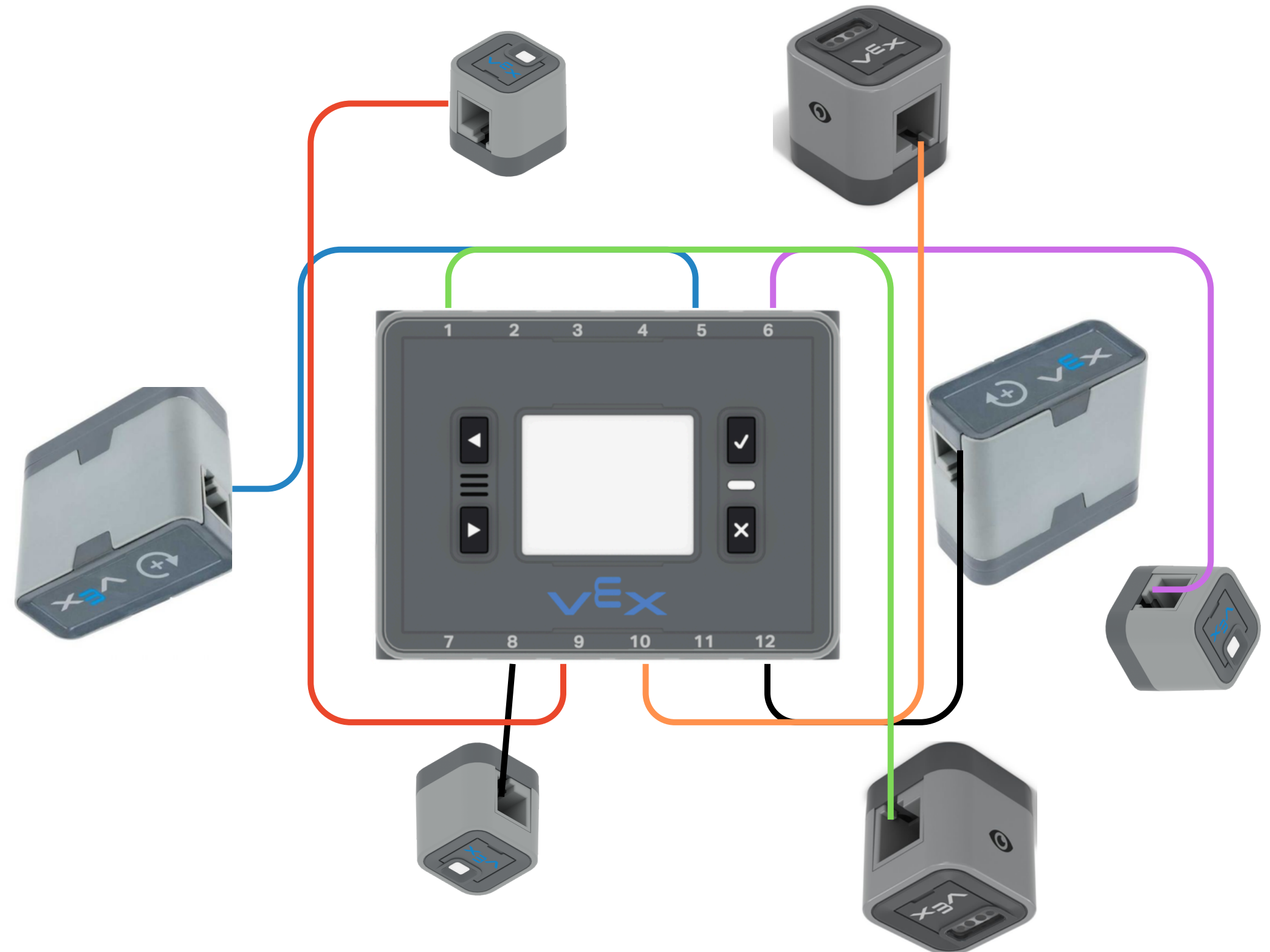


# Компоненты нашего робота



Мы использовали  
такие 4 колеса



1. хаб (12 портов)

2. задний мотор (5й порт)

3. поворотный мотор (12й порт)

4. передний датчик расстояния (6й порт)

5. левый датчик расстояния (9й порт)

6. правый датчик расстояния (8й порт)

7. правый оптикал (10й порт)

8. левый оптикал (1й порт)