

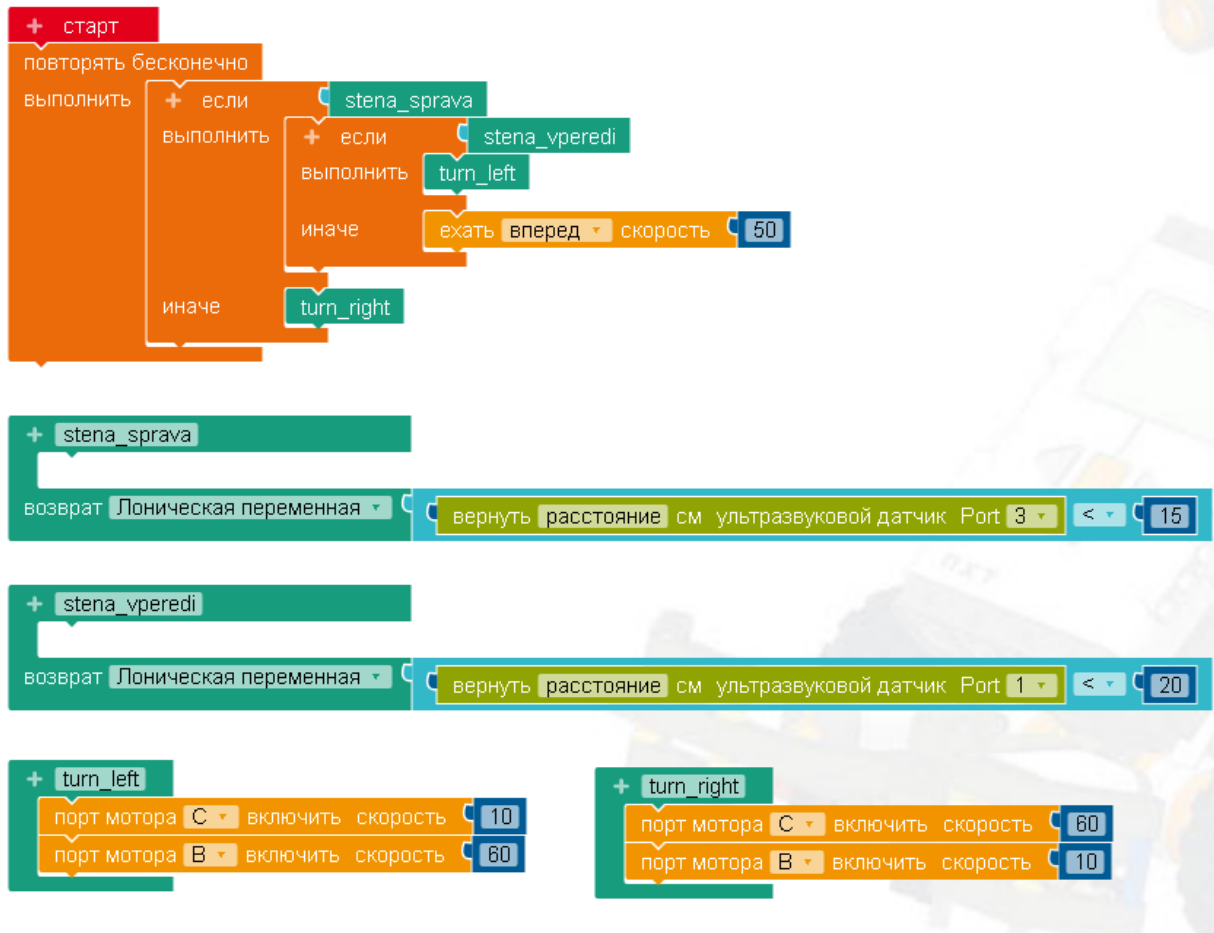
## МИНОТАВР



Робот представляет собой двухмоторную тележку, оснащенную двумя ультразвуковыми датчиками. Датчики позволяют определять наличие стены справа и стены спереди. При отсутствии стены справа робот делает правый поворот. При наличии стен спереди и справа робот делает левый поворот. При отсутствии стены спереди и наличии стены справа робот едет вперед.

Программа написана в среде OpenRoberta. Проверки наличия стен и левый/правый повороты реализованы как подпрограммы.

## ПРОГРАММА



## ПРОГРАММА

