

## **Робот команды «Усачи»**

В проекте представлен 1 робот. Мы выбрали гусеничную базу, так как для проезда по горке он показывает более стабильное положение и не падает вперед.

У робота есть 2 датчика цвета для езды по линии и 2 датчика ультразвука для поиска выхода из лабиринта. Спереди установлен бампер, который позволяет выталкивать кегли в кегельринге.

Программа написана в среде EV3 Mindstorms и состоит из подпрограмм, соединенных между собой. Каждая подпрограмма – это выполнение одного из заданий большого путешествия.