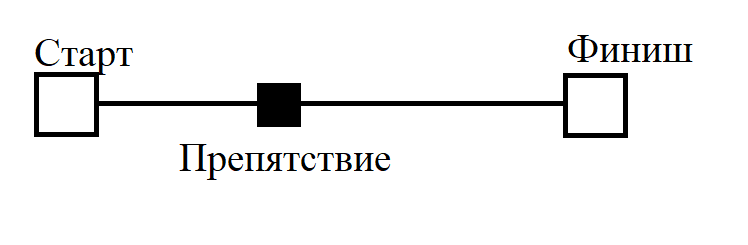
Объезд препятствия.

Дано: Базовый робот с ультразвуковым датчиком.



Задача: Запрограммировать робота для прохождения трассы с препятствием. (Робот должен увидеть препятствие, объехать его и прийти к финишу)



Решение:

1. Начать движение вперед.

2. Ждать пока значение ультразвукового датчика не станет меньше X см. (значение Х ребята выбирают сами)

3. Далее блоками «Рулевое управление», объехать препятствие и приехать к финишу. (траекторию объезда ребята выбирают сами).