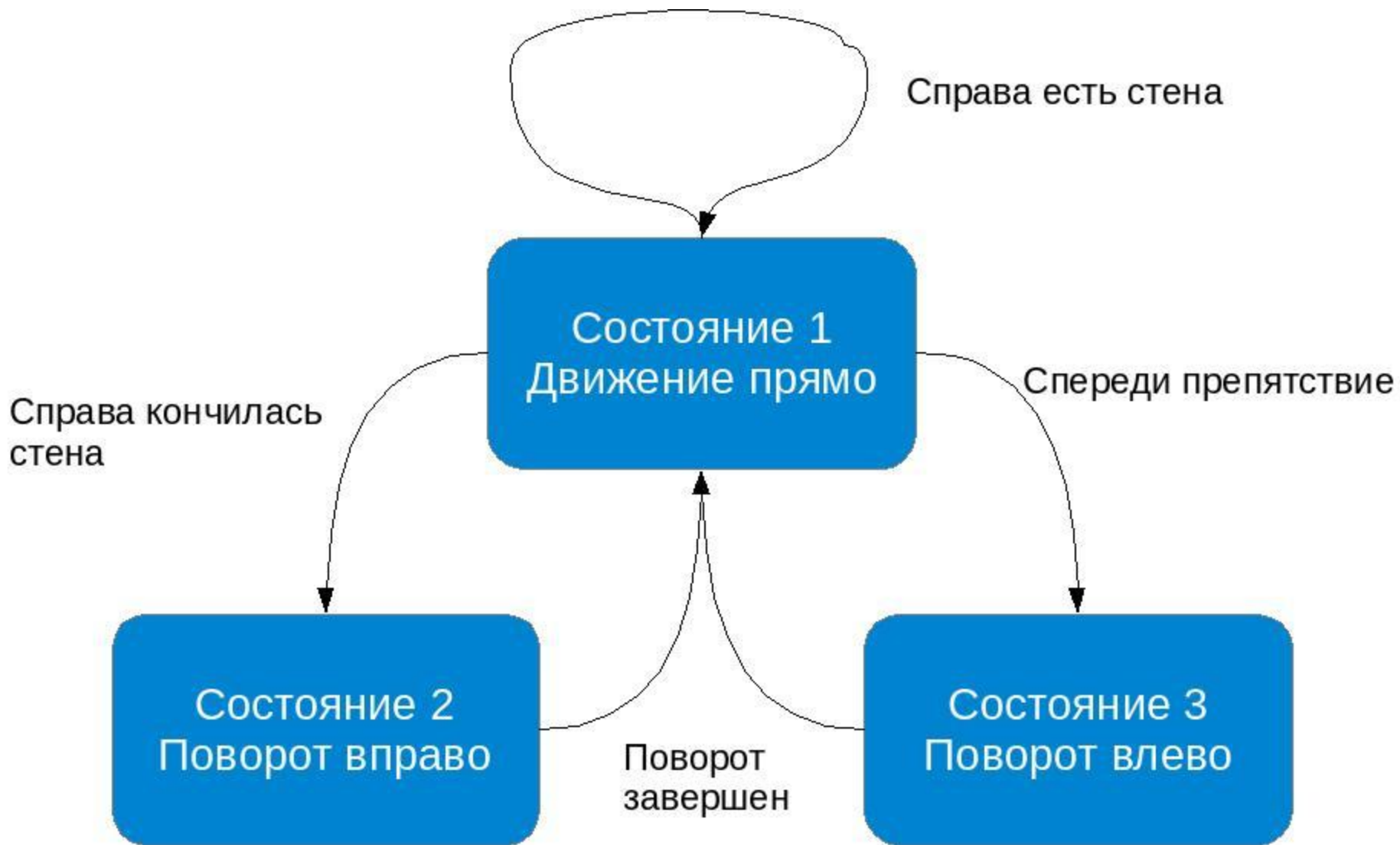
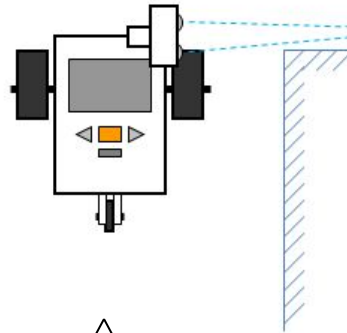


# Движение в лабиринте

# Диаграмма состояний

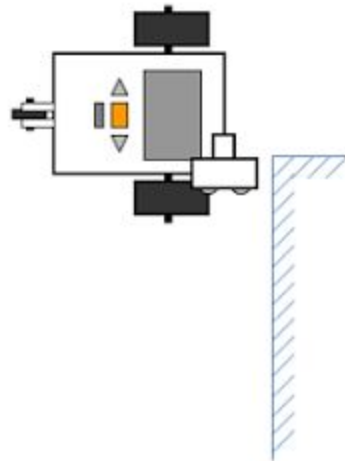


# Поворот направо

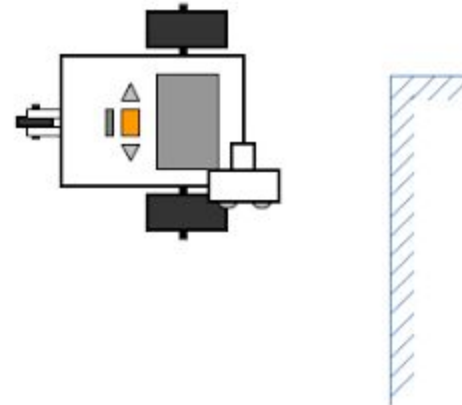


Срабатывает датчик

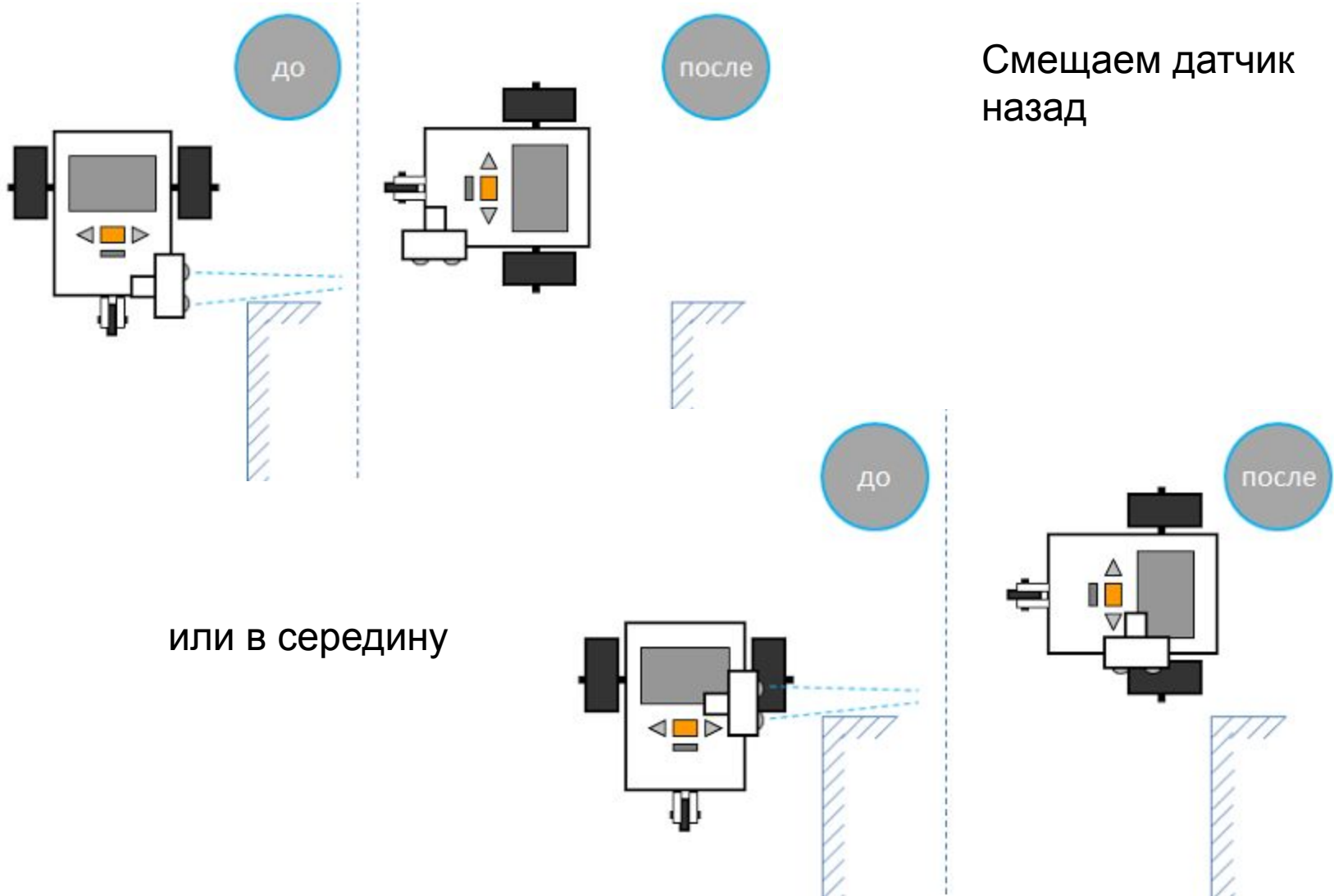
Поворот одним колесом



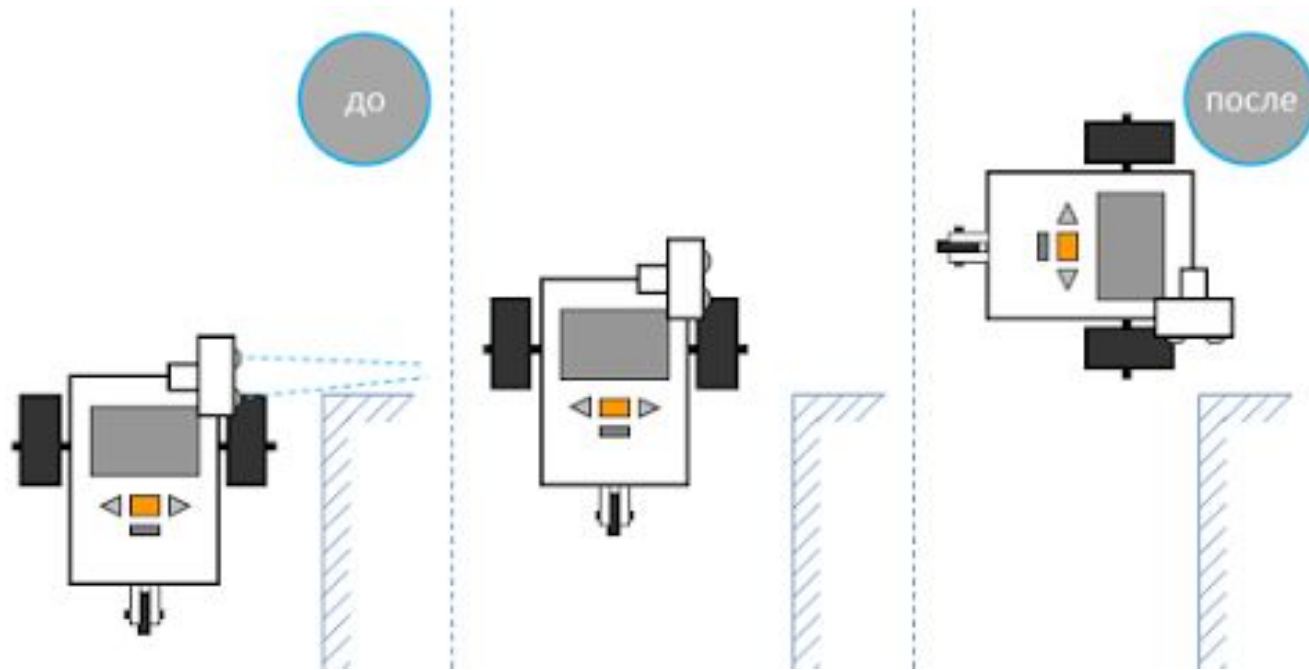
Поворот вокруг своей оси



# Поворот направо

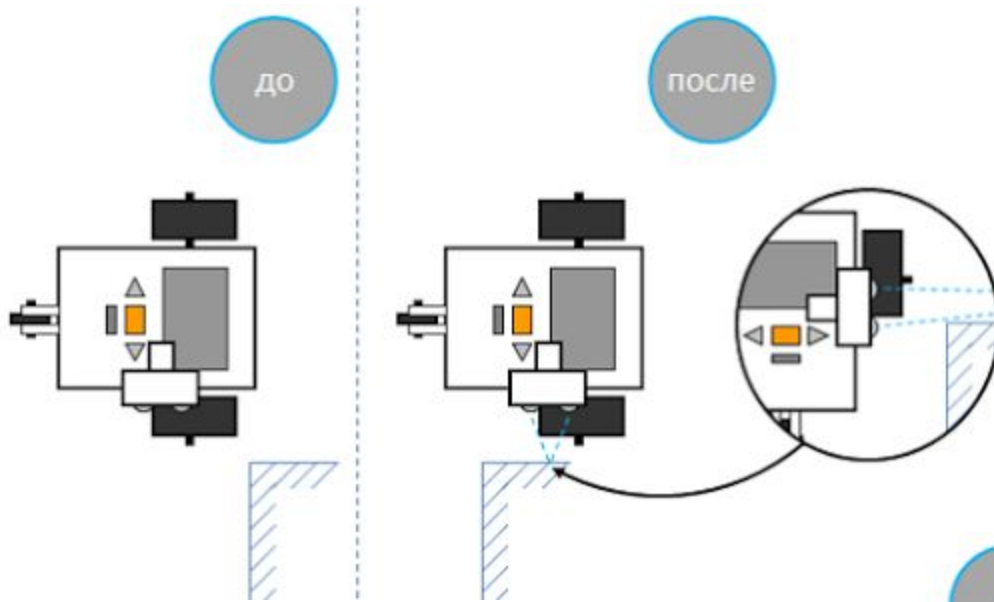


# Поворот направо



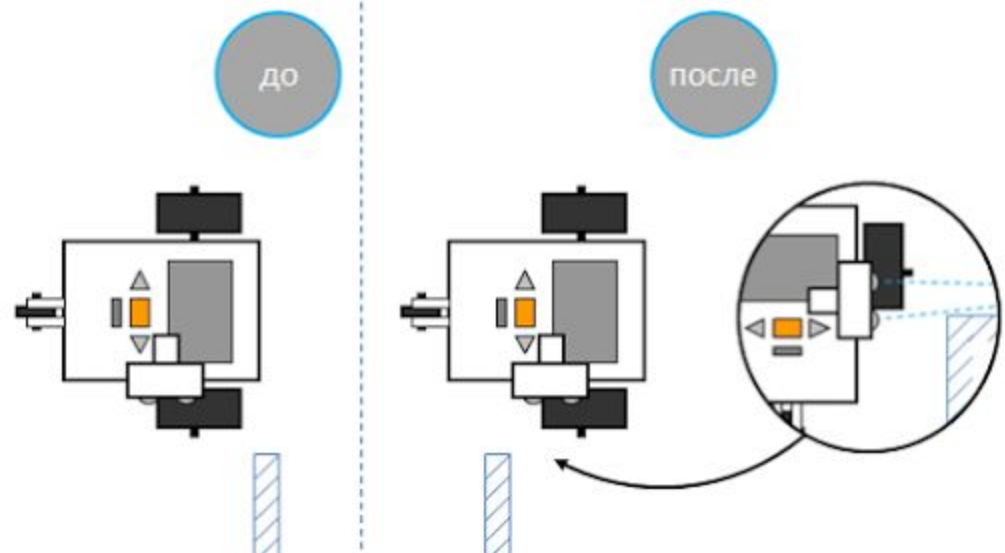
Перед началом поворота проезжаем немного вперед

# Поворот направо

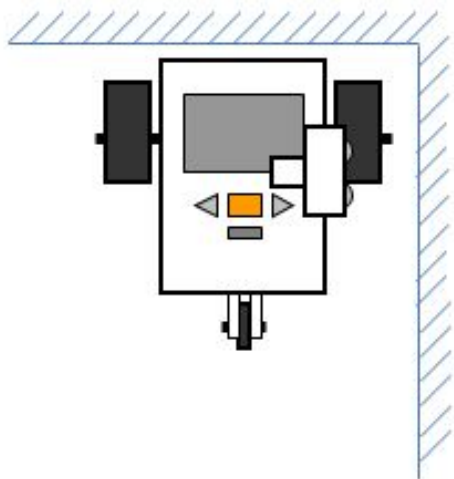


После поворота сдвигаемся  
Немного вперед

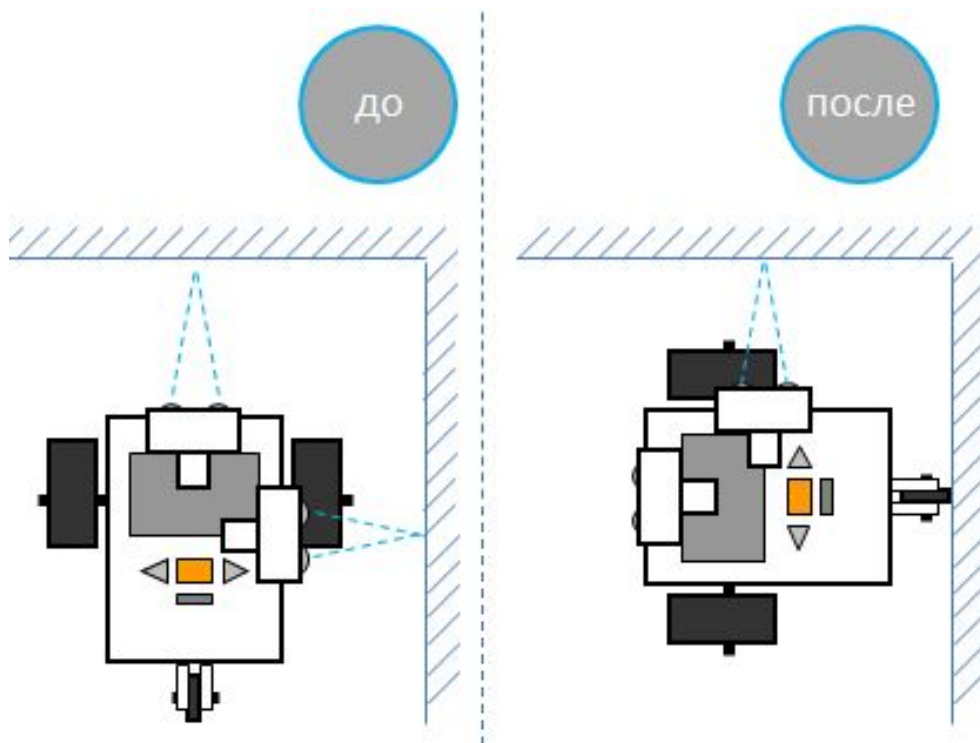
Если видим пролом,  
значит объезжаем  
перегородку



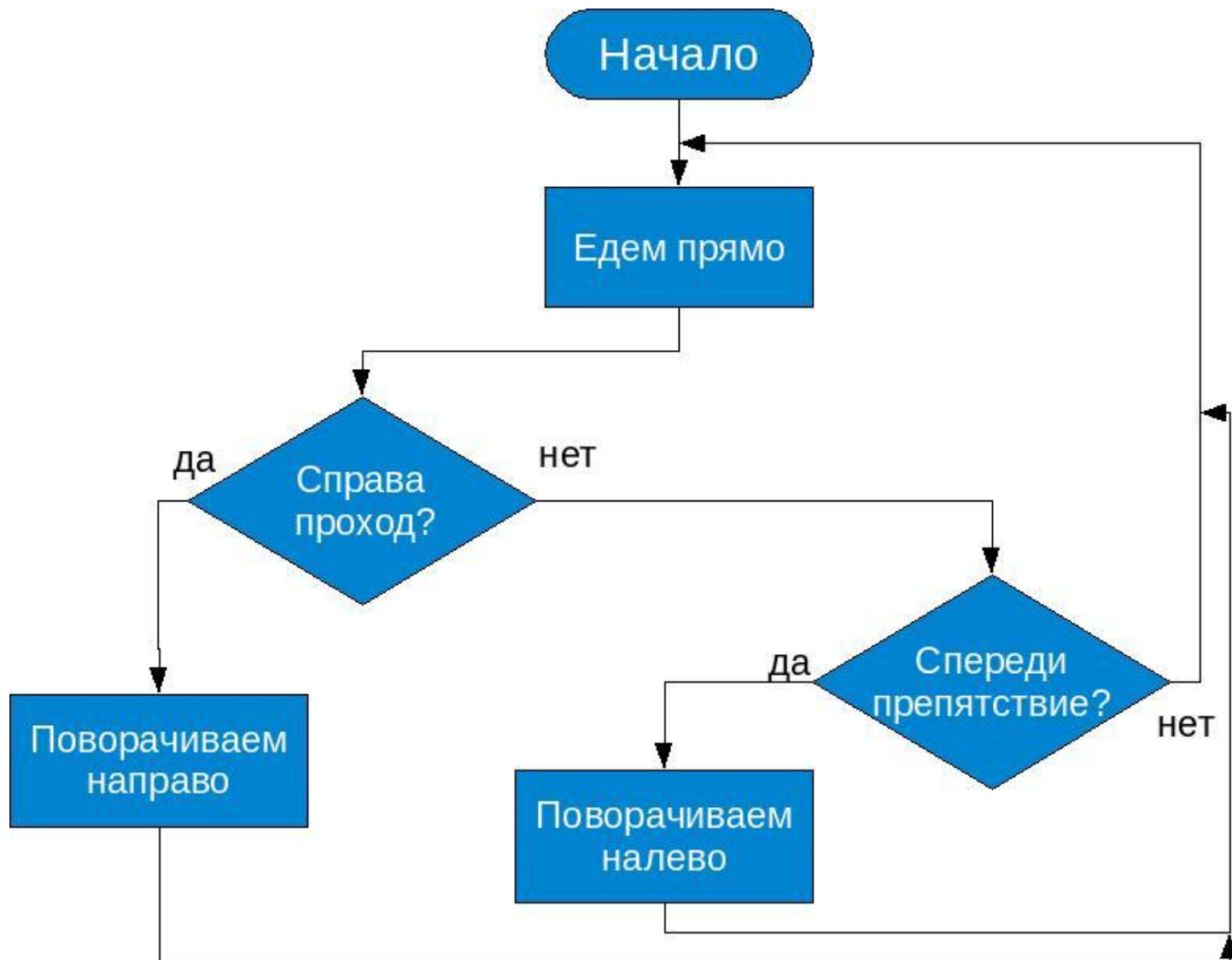
# Поворот налево



Для обнаружения преграды спереди устанавливаем второй датчик



# Блок-схема





# Программа EV3

