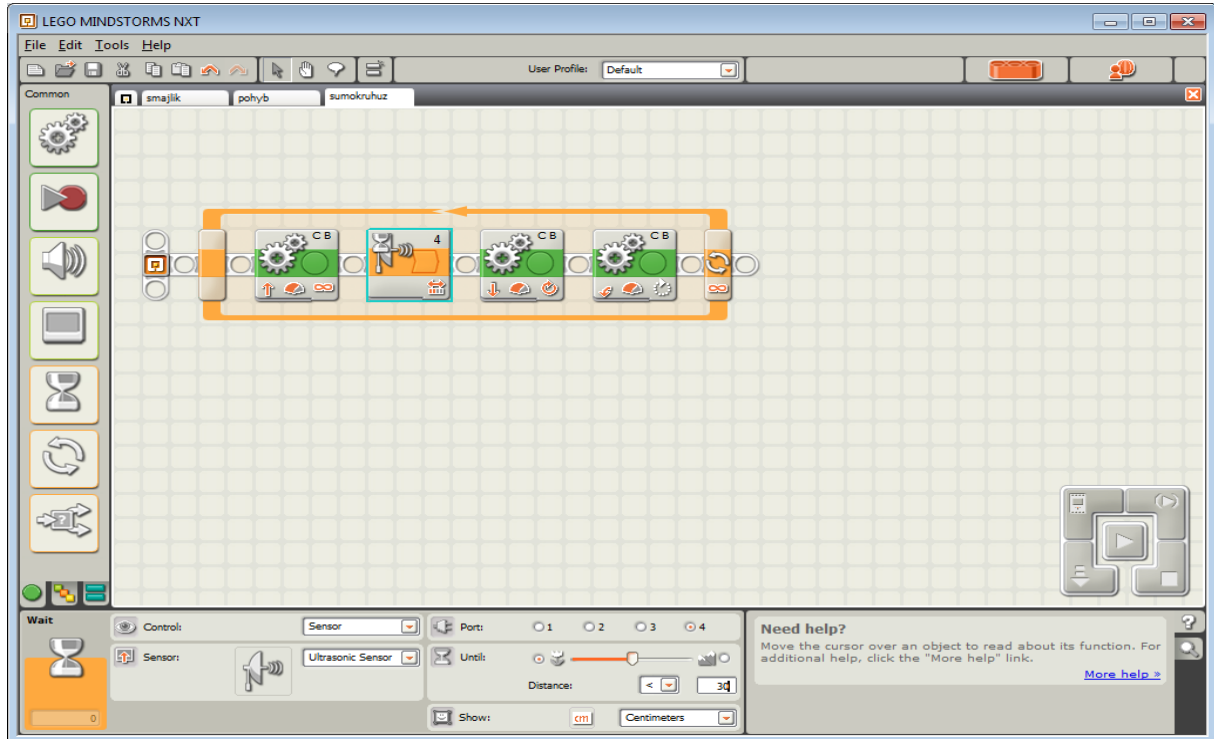


Když přijede ke zdi, chci couvnout a otočit

Zaměním v programu senzor za ultrazvukový = ultrasonic sensor

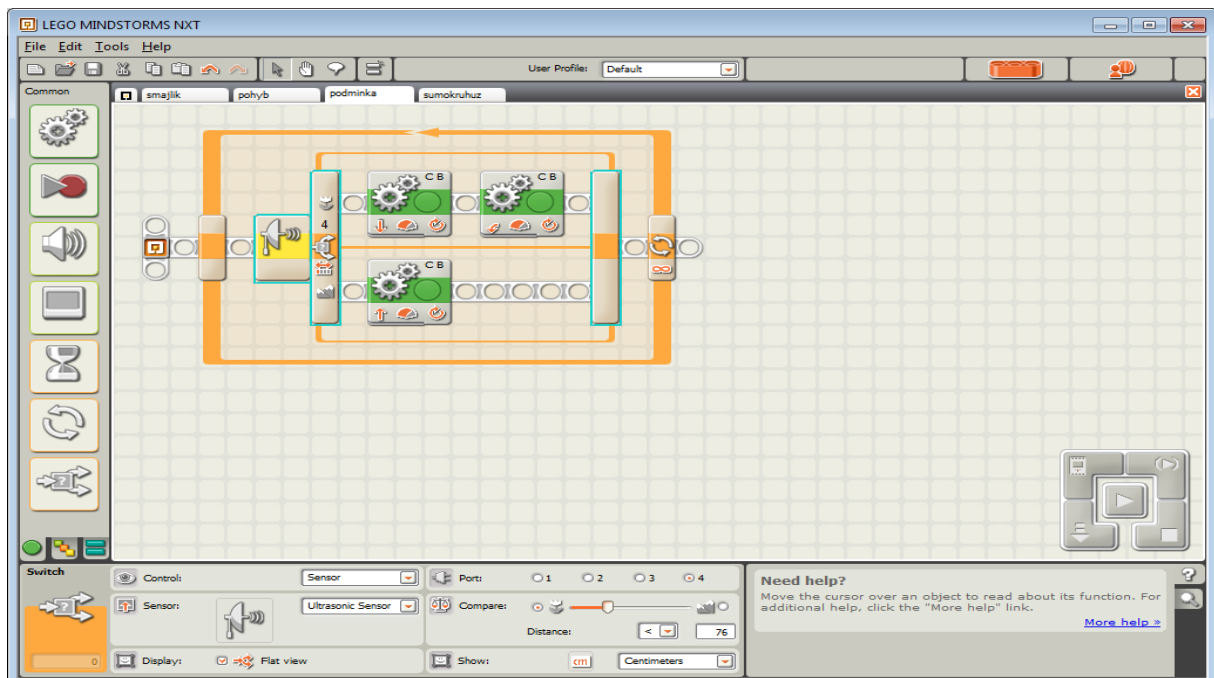
Robot jede, dokud není překážka, pak couvá a opakuje se to



Podmínky

Ano u uz a sv. čidla nahoře

Ne dole



Paralelizmus

