

Rys. 3 - 1,2 czujnik czarne, 3,4 białe czyli robot musi skrecic w lewo żeby najechać na linie

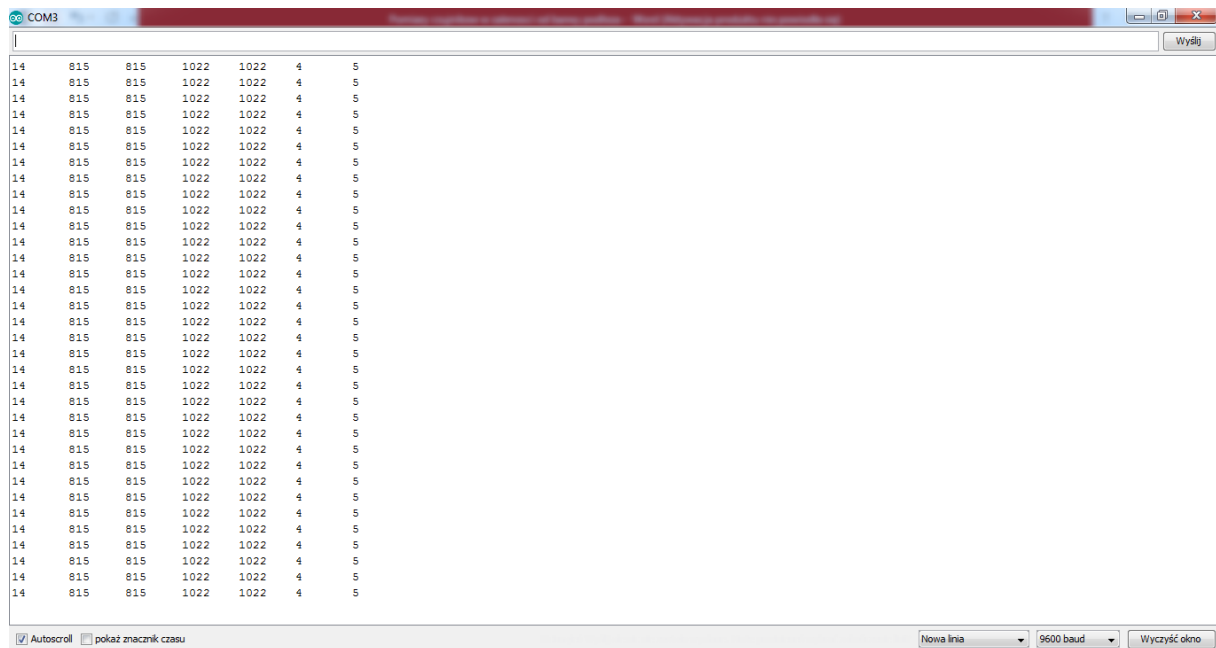
Wskazania LCD:

1 Czujnik 14

2 Czujnik 14

3 Czujnik 815

4 Czujnik 815



Rys. 4 – 1,2 czujnik widza białe podłoże 3,4 czarne – robot musi skreć w prawo

Wskazania LCD:

1. Czujnik 813
2. Czujnik 814
3. Czujnik 15
4. Czujnik 14