

Программный код робототехнического устройства

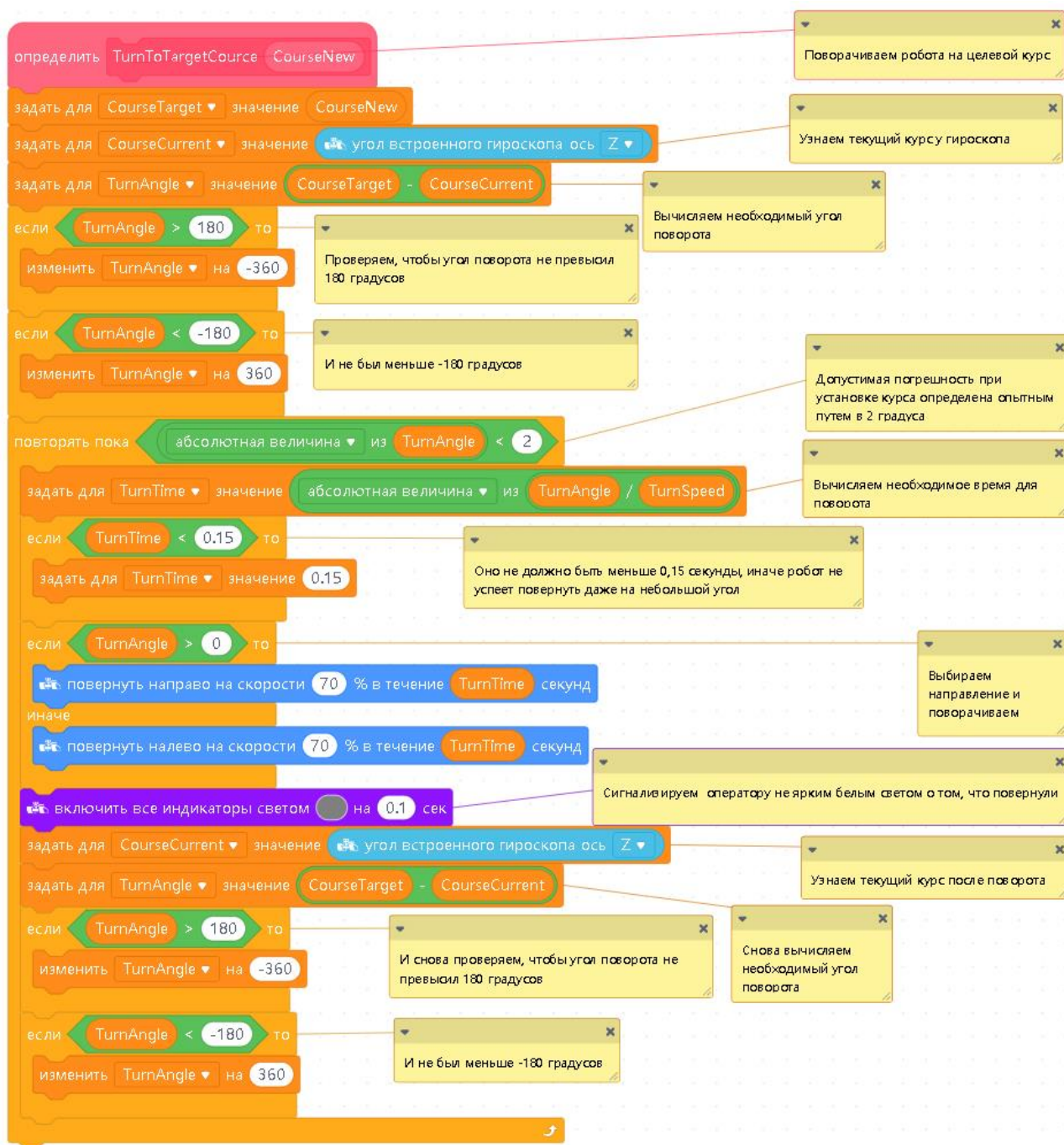
Программирование робота производилось в графической среде mBlock v5.4.0, основанной на Scratch 3.0.

Подпрограмма настройки, в которой определяется угловая скорость поворота робота при текущем уровне заряда основного аккумуляторного блока:



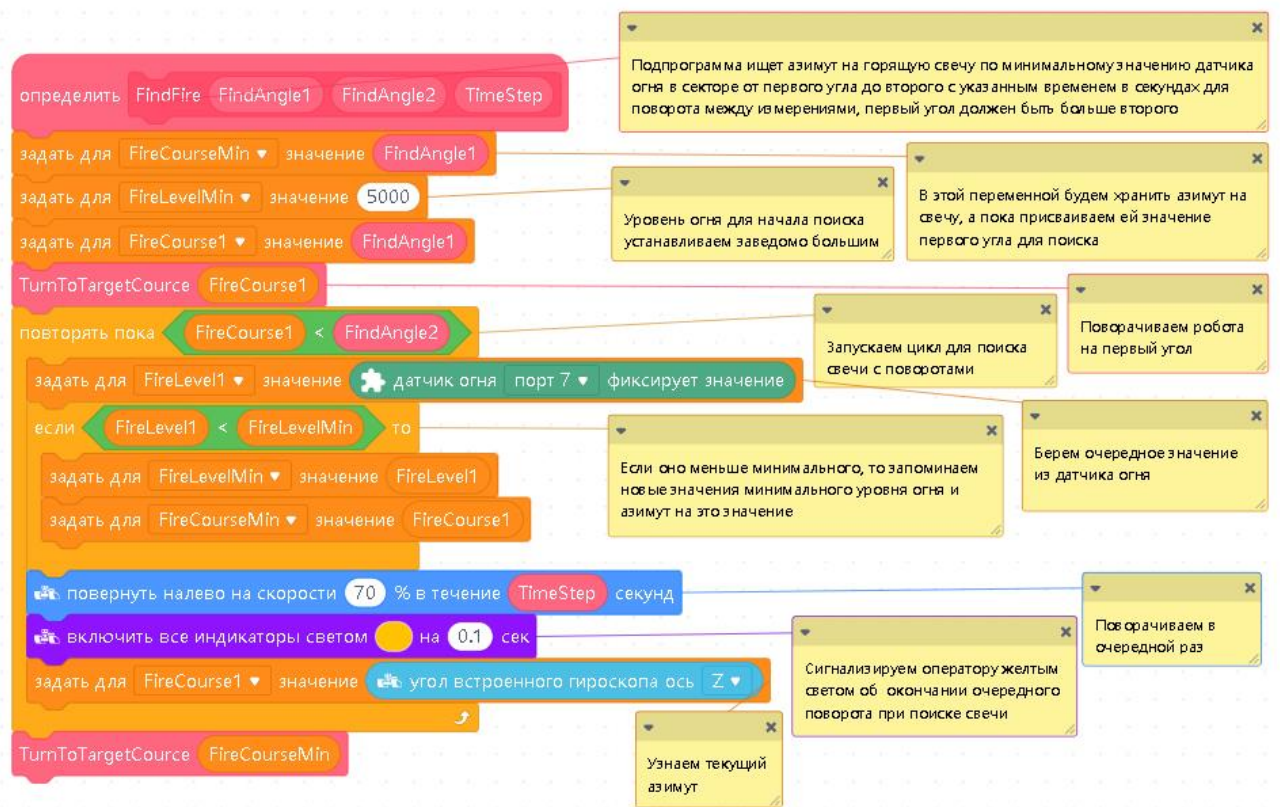
Рисунок 1. Подпрограмма Calibration.

Подпрограмма поворота робота на требуемый курс (азимут) по показаниям датчика гироскопа:



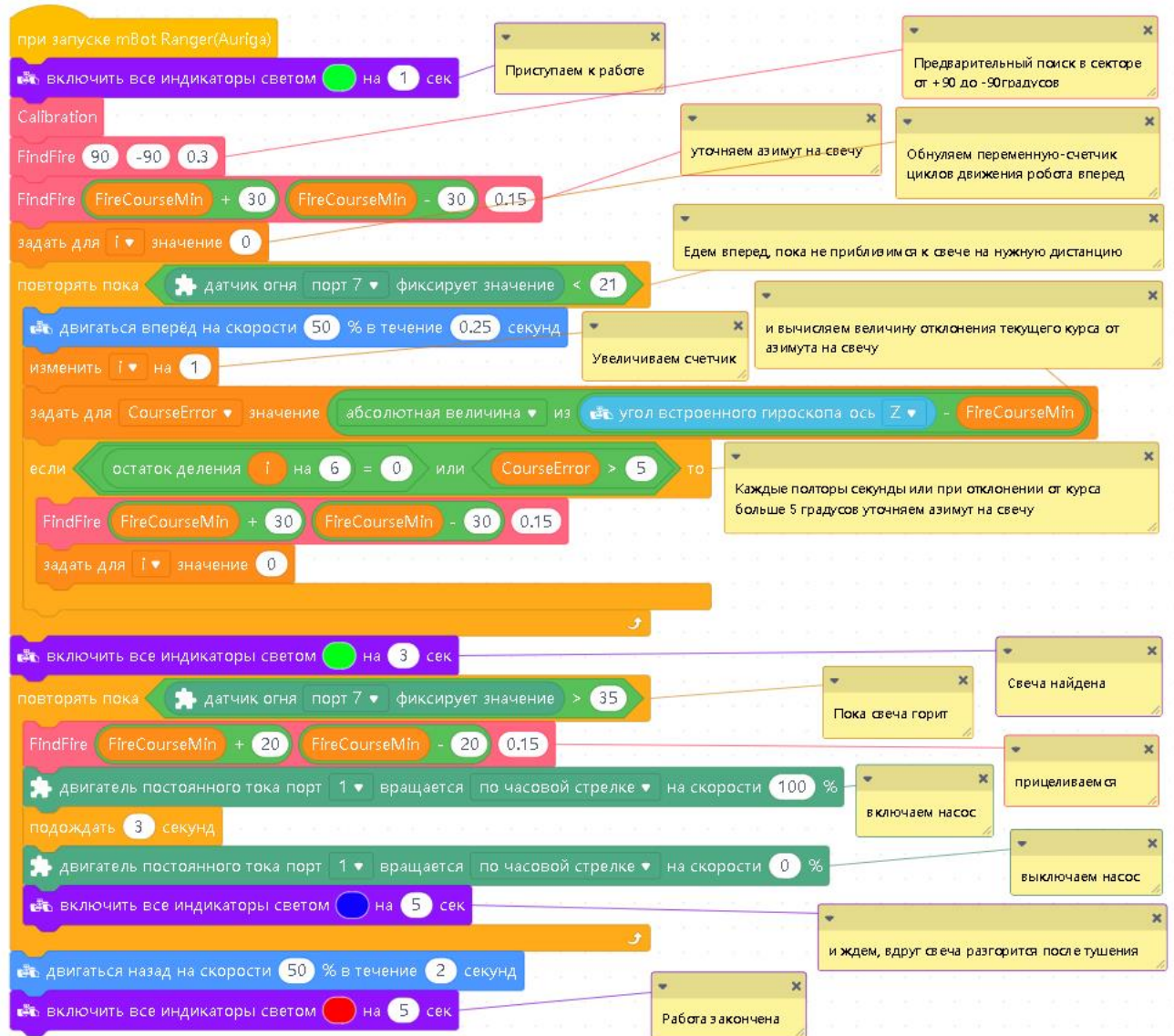
Подпрограмма TurnToTargetCourse.

Подпрограмма поиска горящей свечи, которой передается начальный и конечный азимут поиска, а также время на поворот робота между измерениями показаний датчика огня. Начальный азимут должен быть больше конечного. Результат передается в основную программу в виде азимута, которому соответствуют минимальные показания датчика огня с вызовом подпрограммы поворота робота на найденный азимут.



. Подпрограмма *FindFire*.

Основная программа:



Основная программа.