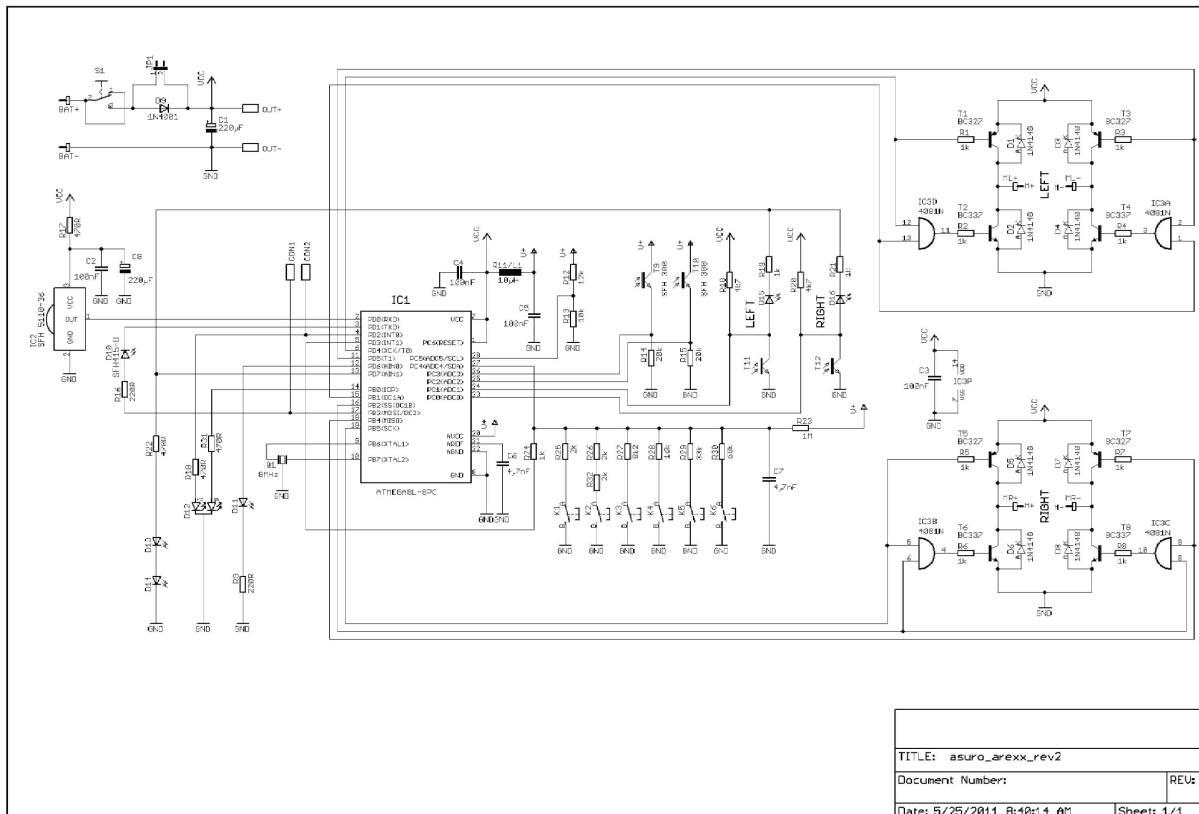


Robot Asuro

Elektrické schéma:



Senzory:

- 6x spínač
- Měření ujeté vzdálenosti
- Dvoubarevná dioda
- 2x červená dioda
- Sledování podložky
- IR rozhraní
- Motory

Čip: ATmega8

Ukázka kódu:

```
#include "asuro.h"
#define TOLERANCE 5
typedef enum {ROVNE, VPRAVO, VLEVO} smer_typ;
void Sledovat_caru()
{
    unsigned int data[2];
    smer_typ smer;
    int data_dif;

    LineData(data);

    data_dif = data[0]-data[1];
    smer = ((abs(data_dif) <=
TOLERANCE)?ROVNE:(data_dif<0?VLEVO:VPRAVO));

    switch (smer)
    {
        case ROVNE: MotorSpeed(110,110);
        case VLEVO: MotorSpeed(30,90);
        case VPRAVO: MotorSpeed(90,30);

        break;
        break;
        break;
    }
}

int main(void)
{
    Init();
    FrontLED(ON);
    MotorDir(FWD,FWD);
    MotorSpeed(0,0);
    while(1){
        Sledovat_caru();
    }
}
```