

# проект РОБОХУДОЖНИК



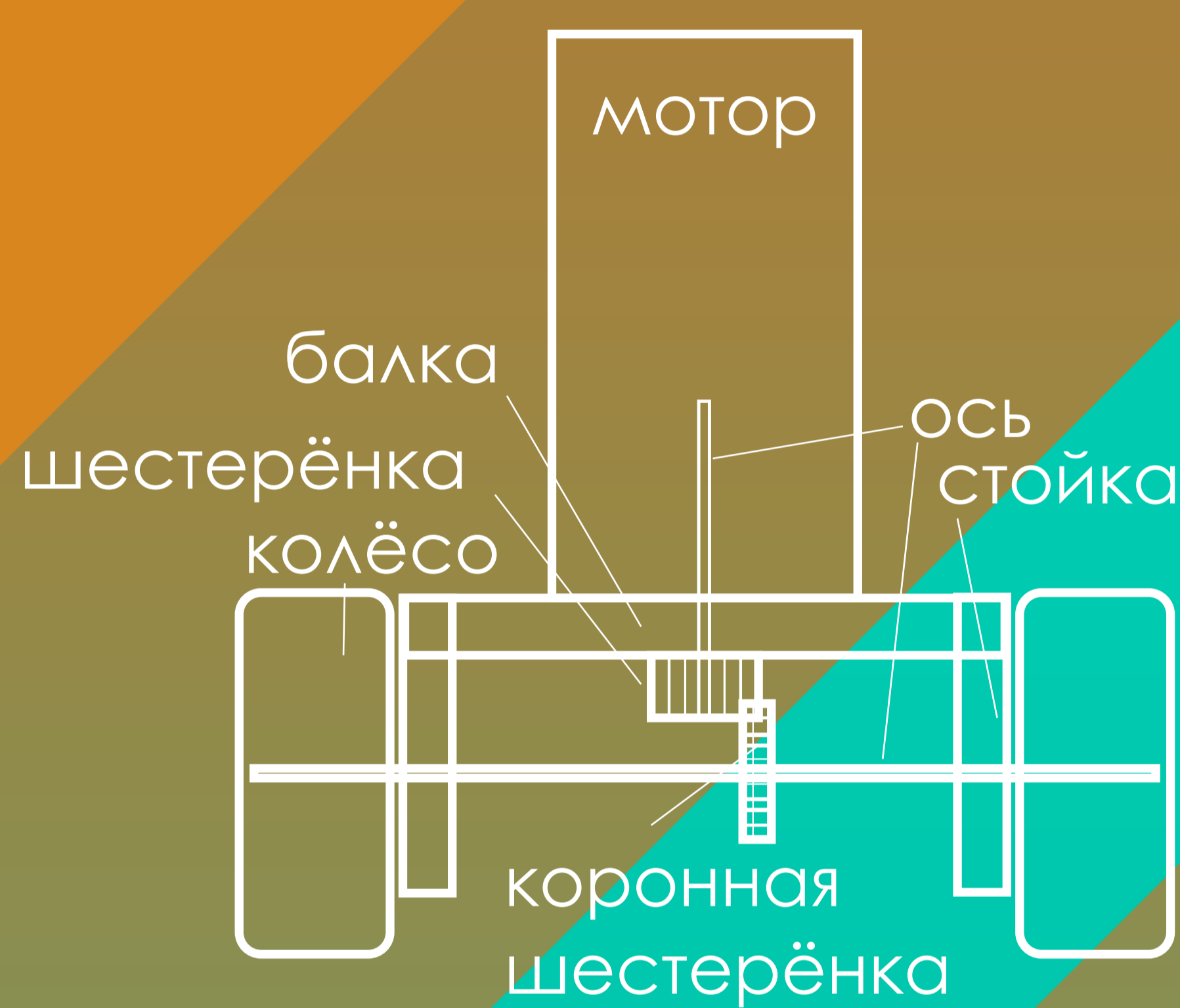
Проект создан с целью проведения эксперимента.

## Цель эксперимента:

посмотреть, сможет ли робот,  
двигаясь по случайной  
траектории закрасить полностью поле

## Роботехнические задачи:

- 1) чтобы он был максимально компактным
- 2) чтобы он ездил случайном образом
- 3) чтобы он максимально не скользил



**АВТОР**  
Веряскин Михаил

**ТРЕНЕР**  
Овчинникова  
Вера Сергеевна

Собран из набора LEGO Wedo 2.0.  
Плакаты выполнены в  
программе adobe illustrator