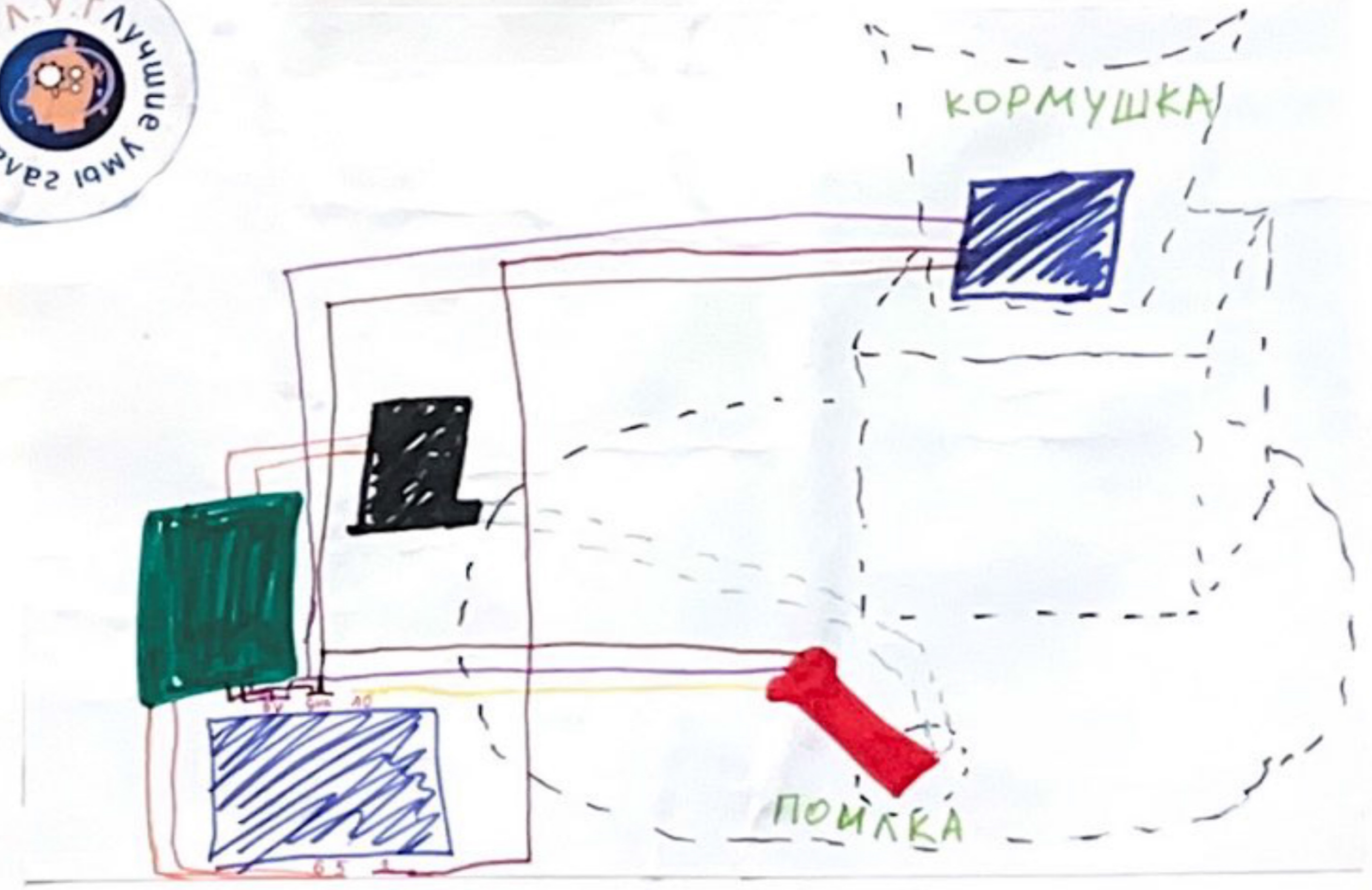


Робот Муравьи



Брюшная полость

лапки

усики

ГРЗДНН
Клетка

а
мм глубина



(3D-модель формикария)

```

при запуске Arduino Uno
  серво пин 2  задать угол 0
всегда
  вывод 0  аналоговый ввод пин (А) 0  в последовательный порт
  если 0  аналоговый ввод пин (А) 0  < 300  то
    задать на цифровой пин 5  значение высокий
    задать на цифровой пин 6  значение низкий
  иначе
    задать на цифровой пин 5  значение низкий
    задать на цифровой пин 6  значение низкий
  если 0  таймер > 86400  то
    серво пин 2  задать угол 90
    подождать 1  сек
    серво пин 2  задать угол 0
    обнулить таймер
  
```

СХЕМА
РБОТА-ПОМОЩНИКА

Программа

