

Kurven

mit einzelnen Motoren – mit **Standardsteuerung** – mit **Hebelsteuerung (tankmove)**



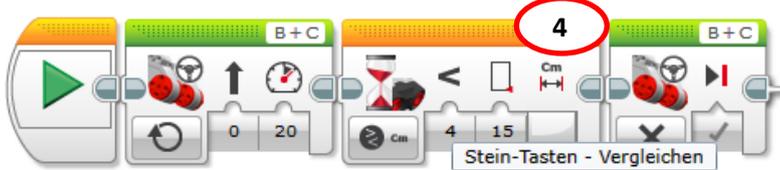
Fahren

mit Zeitangabe – mit **Motorwinkel** – mit Motorumdrehungen



Fahren solange bis ...

... der **Ultraschallsensor** (Port 4) eine kürzere Entfernung als 15 cm misst.

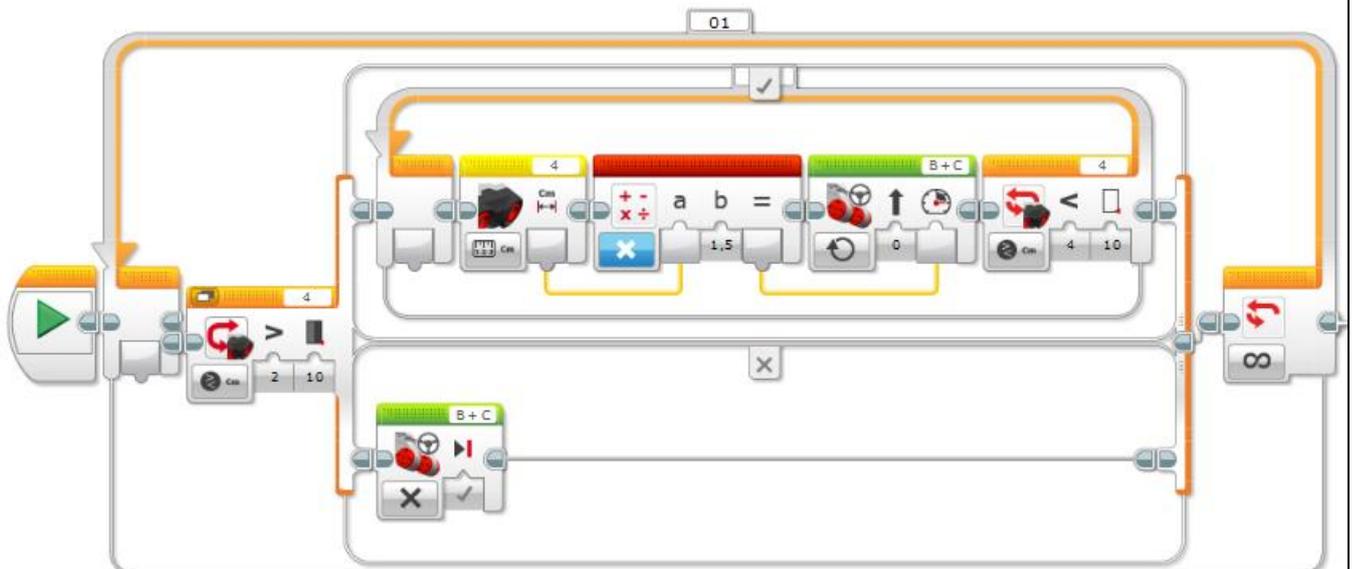


der **Lichtsensor** (Port 3) schwarz erkennt.



Schleife – Schalter

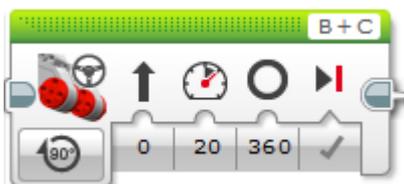
mache immer wieder bis ... mache entweder ... oder ...



Richtwerte zum Programmieren



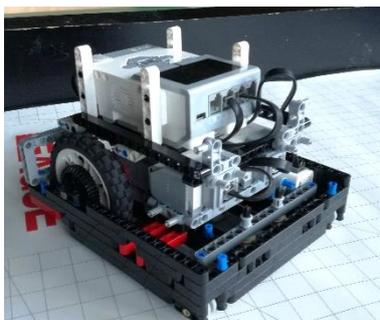
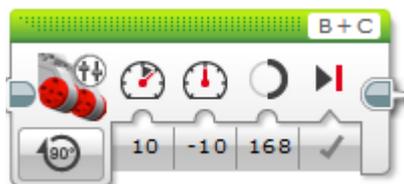
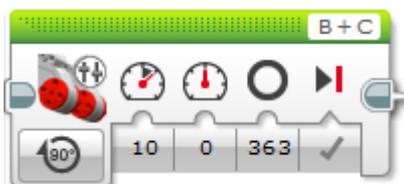
Geradeausfahrt



entspricht 18 cm Strecke

cm	Grad
1	20
2	40
3	60
5	100
10	200

90° Roboterdrehung im Uhrzeigersinn



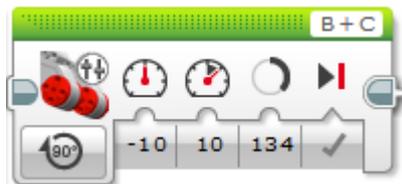
Geradeausfahrt



entspricht 26 cm Strecke

cm	Grad
1	14
2	28
3	42
5	70
10	140

90° Roboterdrehung im Uhrzeigersinn



Geradeausfahrt



entspricht 13 cm Strecke

cm	Grad
1	28
2	56
3	84
5	140
10	280

90° Roboterdrehung im Uhrzeigersinn

