



task main() task = Aufgabe, main = Haupt..
{
 hier – innerhalb der Klammern –
 stehen alle Befehle des Gesamtprogramms
}

Steuern der Motoren des Roboters:

OnFwd(OUT_BC,75); **Forward** = vorwärts
OnBwd(OUT_BC,60); **Backward** = rückwärts
Wait(2000); warte (2000 Millisek.)
Off(OUT_BC); schalte Motoren aus

repeat(4) wiederhole (4mal)
{
 hier – innerhalb der Klammern–
 stehen nur die Befehle, die man
 während des Gesamtprogramms
 wiederholen möchte
}



Ansprechen der Sensoren des Roboters:

```
SetSensorTouch(IN_1);  
until(SensorTouch(IN_1) == 1);
```

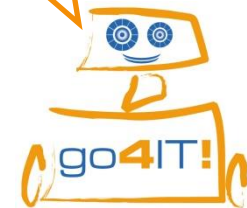
```
SetSensorSound(IN_2);  
until(SensorSound(IN_2) > 50);
```

```
SetSensorLight(IN_3);  
until(SensorLight(IN_3) < 35);
```

```
SetSensorUS(IN_4);  
until(SensorUS(IN_4) >10);
```

größer als: >

kleiner als: <



Die Zahlen/Zeichen in **ROT** sind nur
Beispielwerte
und können individuell angepasst werden.