

task main()

{ }

**OnFwd(OUT_
BC,50);**

OnFwd(Motor

en,

Motorleistung

);

OnBwd(Moto

ren,

Motorleistung

);

Wait(Zeit);

Off(OUT_BC);

SetSensorTou

ch(IN_1);

**until(Sensor(I
N_1)===1);**

repeat(4)

while(true)