

```

' {$STAMP BS2sx}
' Versuch 1

' Variablen
leftspeed VAR Byte
rightspeed VAR Byte

' Initialisieren der Variablen
leftspeed = 255
rightspeed = 255

start:

PAUSE 5000

' ## Vorwärts 2 Sekunden

SEROUT 4, 240+$4000, [254,1,254,128]           ' Display
Löschen
SEROUT 4, 240+$4000, [254,128, "Vorwaerts für 2 Sec."] ' Display
Text

SEROUT 14, 1021, [$55, $03, leftspeed]         ' Setze Motor links auf
vollgas
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, rightspeed]         ' Setze Motor rechts auf
vollgas

PAUSE 2000

' ## Rückwärts 1 Sekunde

SEROUT 4, 240+$4000, [254,1,254,128]           ' Display
Löschen
SEROUT 4, 240+$4000, [254,128, "Rueckwaerts für 1 Sec."] ' Display
Text

SEROUT 14, 1021, [$55, $03, leftspeed - leftspeed] ' Setze
Motor links auf 0
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, rightspeed - rightspeed] ' Setze
Motor rechts auf 0
NAP 5
SEROUT 14, 1021, [$55, $01]                     ' Linken Motor rückwärts
SEROUT 1, 1021, [$55, $01]                     ' Rechten Motor rückwärts
NAP 5
SEROUT 14, 1021, [$55, $03, leftspeed]         ' Setze Motor links auf
vollgas
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, rightspeed]         ' Setze Motor lrechts auf
vollgas

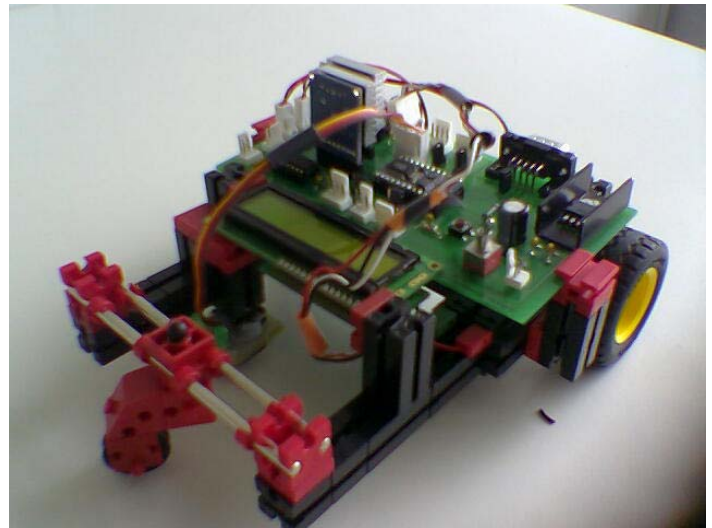
PAUSE 1000

' ## links 2 Sekunde

SEROUT 4, 240+$4000, [254,1,254,128]           ' Display
Löschen
SEROUT 4, 240+$4000, [254,128, "Links fuer 2 Sec."] ' Display
Text

SEROUT 14, 1021, [$55, $03, leftspeed - leftspeed] ' Setze
Motor links auf 0

```



```

SEROUT 1, 1021, [$55, $03, rightspeed - rightspeed]          ' Setze
Motor rechts auf 0
NAP 5
SEROUT 14, 1021, [$55, $01]                                   ' Linken Motor vorwärts
SEROUT 1, 1021, [$55, $01]                                   ' Rechten Motor vorwärts
NAP 5
SEROUT 14, 1021, [$55, $03, leftspeed - leftspeed]          ' Setze linken
Motor 0
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, rightspeed]                      ' Setze rechten
Motor vollgas

PAUSE 2000

' ## rechts 1 Sekunde

SEROUT 4, 240+$4000, [254,1,254,128]                          '
Display Löschen
SEROUT 4, 240+$4000, [254,128, "Rechts fuer 1 Sec."]          '
Display Text

SEROUT 14, 1021, [$55, $03, leftspeed - leftspeed]          ' Setze
Motor links auf 0
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, rightspeed - rightspeed]          ' Setze
Motor rechts auf 0
NAP 5
SEROUT 14, 1021, [$55, $03, leftspeed]                      ' Setze Motor
links auf vollgas
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, rightspeed - rightspeed]          ' Setze Motor
rechts auf 0

PAUSE 1000

' ## Anhalten für 5 Sec

SEROUT 14, 1021, [$55, $03, leftspeed - leftspeed]          ' Setze
Motor links auf 0
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, rightspeed - rightspeed]          ' Setze
Motor rechts auf 0

GOTO start

END

```

## Optimierung für Labyrinth

```

' {$STAMP BS2sx}
' Labyrinth

' ## Variablen
innen VAR Byte
ausssen VAR Byte
geradeausvar VAR Byte
impulsdauer VAR Byte
impuls VAR Byte

' ## Initialisieren der Variablen
geradeausvar = 255
innen = 10
ausssen = 255
impulsdauer = 20
impuls = 255

PAUSE 5000

check:
IF ( IN6 =0 AND IN7=0) THEN links
IF ( IN6 =0 AND IN7=1) THEN geradeaus
IF ( IN6 =1 AND IN7=1) THEN rechts

geradeaus:

SEROUT 14, 1021, [$55, $03, geradeausvar]           ' Setze Motor links
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, geradeausvar]           ' Setze Motor rechts
GOTO check

rechts:

SEROUT 1, 1021, [$55, $03, innen]                   ' Setze Motor rechts
SEROUT 14, 1021, [$55, $03, ausssen]                ' Setze Motor links
IF ( IN6 =0 AND IN7=1) THEN impulsausgleichlinks
GOTO rechts

links:
IF ( IN6 =0 AND IN7=1) THEN geradeaus
IF ( IN6 =1 AND IN7=1) THEN rechts
SEROUT 14, 1021, [$55, $03, innen]                 ' Setze Motor links
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, ausssen]                ' Setze Motor rechts
IF ( IN6 =0 AND IN7=1) THEN impulsausgleichrechts
GOTO links

impulsausgleichlinks:

SEROUT 14, 1021, [$55, $03, 0]                      ' Setze Motor links
SEROUT 1, 1021, [$55, $03, impuls]                 ' Setze Motor rechts
PAUSE impulsdauer
'SEROUT 1, 1021, [$55, $03, 0]                      ' Setze Motor rechts
GOTO check

impulsausgleichrechts:

SEROUT 1, 1021, [$55, $03, 0]                      ' Setze Motor rechts
SEROUT 14, 1021, [$55, $03, impuls]                ' Setze Motor links
PAUSE impulsdauer
'SEROUT 14, 1021, [$55, $03, 0]                    ' Setze Motor links
GOTO check

```

