

## Pohyb motorů

OnFwd(OUT\_BC, 75); *parametry – port, síla*

*// jízda rovne*

### *dopředu*

OnFwd(OUT\_BC, 75); *zapnutí motorů najednou*

Wait(1000);

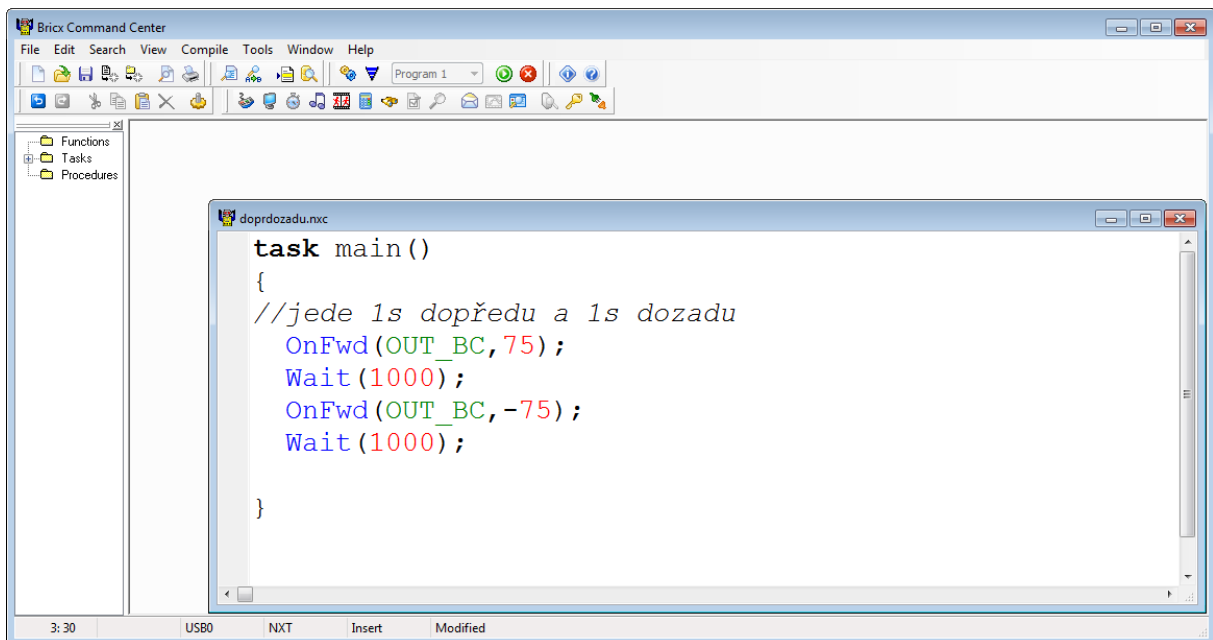
Off(OUT\_BC); *// lze i OnFwd(OUT\_BC, 0); zastavení s brzdou*

*// Float(OUT\_BC); zastavení bez brzdy*

### *dozadu*

OnRev(OUT\_BC, 75); *jedu dozadu*

OnFwd(OUT\_BC, -75); *jedu dozadu*



### *// zatačení pozvolně*

OnFwd(OUT\_B, 50);

OnFwd(OUT\_C, 100); *// lze i OnFwdSync(OUT\_BC, 50, 100)*

Wait(1000);

Off(OUT\_BC);

*// zatačení jedním kolem*

OnFwd(OUT\_B, 75);

```
Wait(1000);
```

```
Off(OUT_B);
```

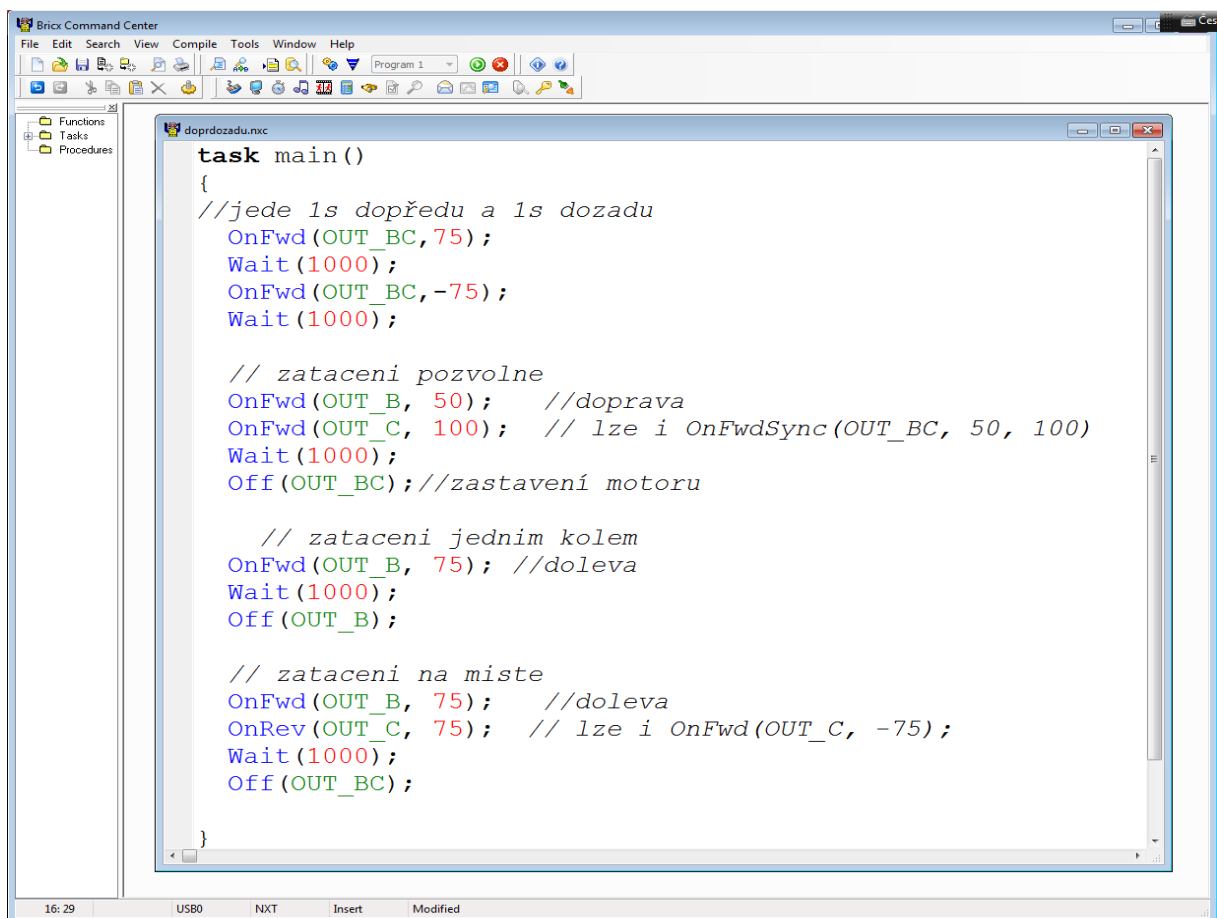
```
// zataceni na miste
```

```
OnFwd(OUT_B, 75);
```

```
OnRev(OUT_C, 75); // lze i OnFwd(OUT_C, -75);
```

```
Wait(1000);
```

```
Off(OUT_BC);
```



```
task main()
{
//jede 1s dopředu a 1s dozadu
OnFwd(OUT_BC, 75);
Wait(1000);
OnFwd(OUT_BC, -75);
Wait(1000);

// zataceni pozvolne
OnFwd(OUT_B, 50); //doprava
OnFwd(OUT_C, 100); // lze i OnFwdSync(OUT_BC, 50, 100)
Wait(1000);
Off(OUT_BC); //zastavení motoru

// zataceni jednim kolem
OnFwd(OUT_B, 75); //doleva
Wait(1000);
Off(OUT_B);

// zataceni na miste
OnFwd(OUT_B, 75); //doleva
OnRev(OUT_C, 75); // lze i OnFwd(OUT_C, -75);
Wait(1000);
Off(OUT_BC);
}
```

```
OnFwdSync(OUT_BC, 50, 100)
```

```
//oba najednou
```

```
//sync=spolehlivější, synchronizace, 1.par.-B, 2.par.-C
```

```
RotateMotor(OUT_B,75,100);
```

```
//motor, výkon, úhel – čeká, až se otočí o 100st.-směr vyzkoušet
```