

Paralelismus

Robot jede dopředu a přitom hraje tóny

Task(hraj)

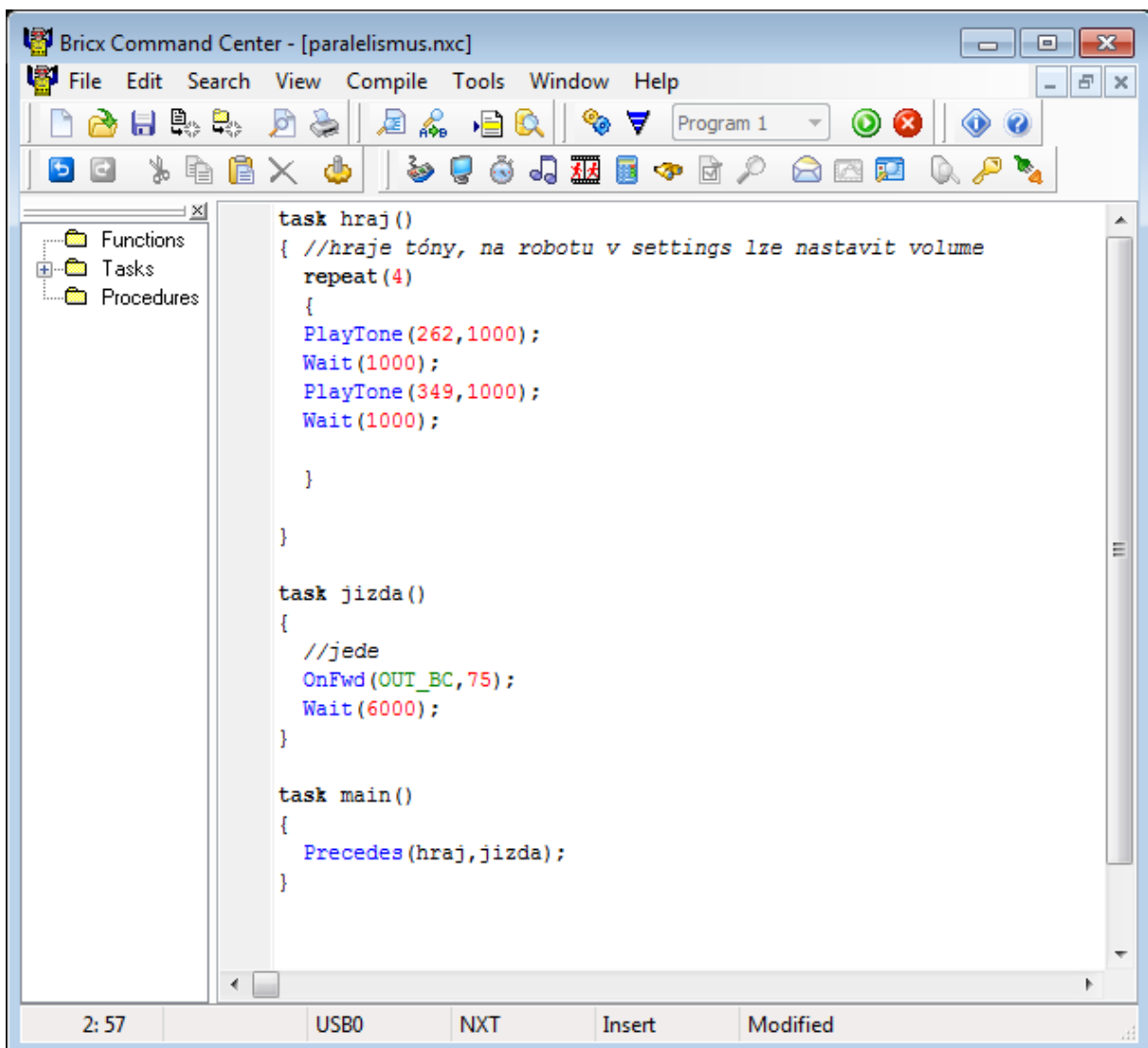
Task(jizda)

Task main()

{

Precedes(hraj,jizda);

}



```
task hraj ()
{ //hraje tóny, na robotu v settings lze nastavit volume
  repeat (4)
  {
    PlayTone (262,1000);
    Wait (1000);
    PlayTone (349,1000);
    Wait (1000);
  }
}

task jizda()
{
  //jede
  OnFwd (OUT_BC,75);
  Wait (6000);
}

task main()
{
  Precedes (hraj,jizda);
}
```