לאחר לחיצה על כפתור C

הגדר את ההפרש במהירות לפי היחס

הגדר את השגיאה לפי המיקום

הגדר מהירות לכל מנוע לפי ההפרשים שחושבו וע"פ המגבלה המינימלית/מקסימלית

הגדר מיקום לפי הסנסורים

בצע reset לController

הגדר מהירות 0 לשני המנועים

המתן 1000 מל"ש

הגדר מהירות 200 לשני המנועים

במידה ולא

במידה וכן

בצע P2P\_CTRL לפי המסלול הרצוי וכמות הנקודות

חשב Delta בזמן (באמצעות micros וmillis)

השתמש בOdometry של הZumoController

אם הDelta בזמן גבוהה מקצב הדגימה

הגדר את הערכים הקודמים להיות הנוכחיים

הדפסות

חישוב Delta X, Delta Y, Delta T

Location Calc

אם אין קו שחור כלל

אם הגענו   
לצומת 'T'

אם יש קו שחור לפנים ואין קו מן הצדדים (או ההפך)

LineFollower Loop

Calibrate Between Stages

Path Control Loop

Loop

המתן ללחיצה על Button C

אתחול הסריאל (115200)

אתחול הסנסורים וקליברציה

קליברציה והשמעת מנגינה

Setup