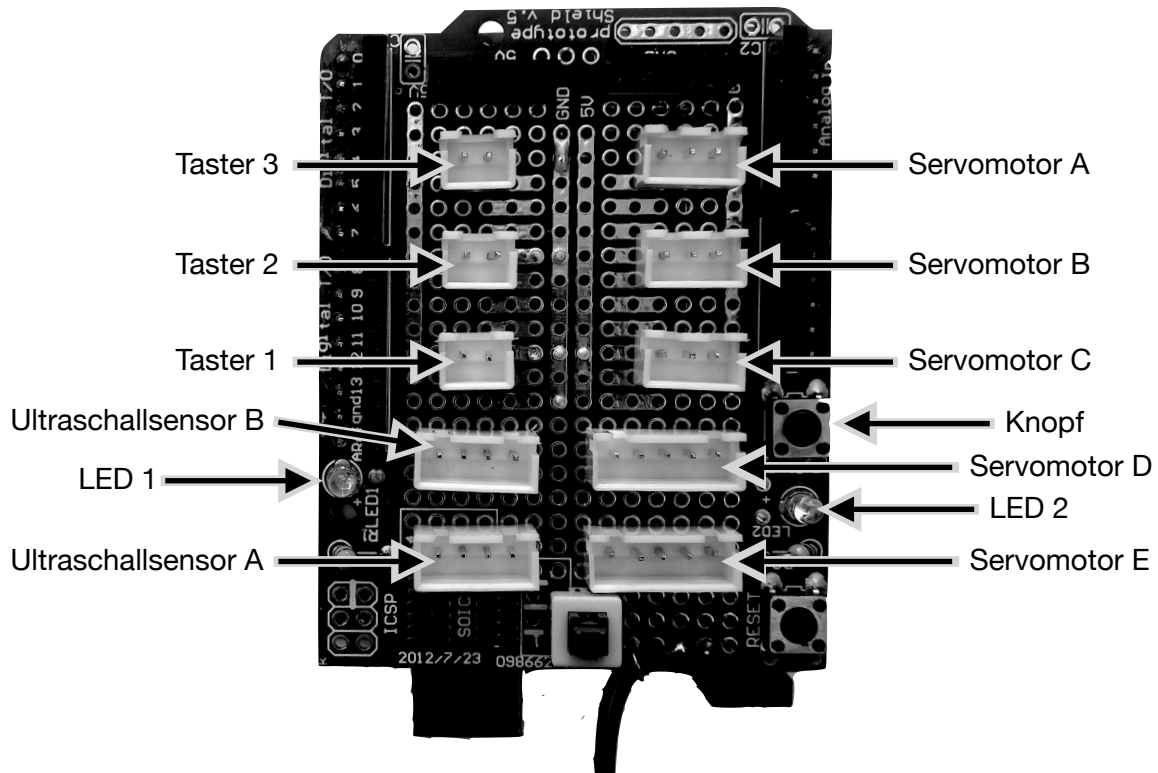


ROBOTIK AG



InitialisiereRobotik();

```
rotiere_A_zu_Position( Position );
rotiere_B_zu_Position( Position );
rotiere_C_zu_Position( Position );
```

```
rotiere_D_fuer_n_Pulse( Pulse );
rotiere_E_fuer_n_Pulse( Pulse );
rotiere_D_fuer_n_Pulse( Pulse, Geschwindigkeit );
rotiere_E_fuer_n_Pulse( Pulse, Geschwindigkeit );
```

```
rotiere_D( Geschwindigkeit );
rotiere_E( Geschwindigkeit );
stoppe_D();
stoppe_E();
rotiert_D();
rotiert_E();
```

```
ist_1_gedrueckt();
ist_2_gedrueckt();
ist_3_gedrueckt();
ist_Knopf_gedrueckt();
```

```
distanz_A();
distanz_B();
```

```
schalte_LED1_an();
schalte_LED1_aus();
schalte_LED2_an();
schalte_LED2_aus();
```

```
warte( Sekunden );
```

Bedingungsabfragen:

```
if ( Bedingung ) {
    wenn zutreffend führe aus
}
```

```
if ( Bedingung ) {
    wenn zutreffend führe aus
} else {
    sonst führe aus
}
```

Schleifen:

```
while ( Bedingung ) {
    wiederhole solange Bedingung zutreffend
}
```

```
for (int i = 0; i < Anzahl an Wiederholungen; i++) {
    wiederhole für Anzahl an Wiederholungen
}
```

Ausgabe in Serial Monitor:

mit Absatz:

```
Serial.println( Anweisung );
Serial.println( "Text in Anführungszeichen" );
```

ohne Absatz:

```
Serial.print( Anweisung );
Serial.print( "Text in Anführungszeichen" );
```