

## - Leader:

- Wartet auf das Signal von der Infrarot Fernbedienung zum Start
- Der Mindstorm fährt los
- Falls die Fahrtrichtung sich von dem Anfangswert geändert hat, korrigiert er die Richtung
- Währenddessen wartet der Mindstorm auf das Stop Signal der Fernbedienung

## - Follower:

- Überprüft die Entfernung zu dem Frontman (Mindstorm)
- Falls sich die Distanz verändert, fährt der Mindstorm los
- Falls die Fahrtrichtung sich von dem Anfangswert geändert hat, korrigiert er die Richtung
- Falls die Distanz wieder dem Startwert entspricht, hält der Mindstorm an



