**INITROBI**

Während der Initialisierung wird allen Motorentreibern eingeschaltet und anschliessend einen ersten Ping (222) an den Partnerrobi gesendet. Wenn die Antwort (223) eingegangen ist, wird das Startsignal (800) an den Leuchtturmspitze (Proxy) gesendet.

Wenn gesendet, wechselt auf DRIVEFORWERD\_1

**DRIVEFORWORD\_1**

Robi fährt nach vorne (Fahren wird in der Klasse Move gestoppt, wenn Vorne) und fährt seinen Arm aus (Ausfahren wird in der Klasse Move gestoppt, wenn in Position).

Wenn vorne angekommen (über Sensor), wechselt auf GRAP.

**GRAP**

Timer 1 startet für 1s.

Wechselt direkt auf DRIVEBACK\_1.

**DRIVEBACK\_1**

Robi fährt rückwärts vom Spender weg.

Wenn 1s abgelaufen, wechselt auf DRIVEBACK\_2

**DRIVEBACK\_2**

(Robi fährt immer noch rückwärts (Fahren wird in der Klasse Move gestoppt, wenn Hinten und Hub fährt nach oben (auf Höhe +).

Wenn hinten angekommen (über Sensor), wechselt auf WAITSIGNAL.

**WAITSIGNAL**

Greifer klappt nach unten und wartet auf Signal vom Partnerrobi, das Leutturm/Baustelle frei.

Wenn Signal angekommen (über Wifi), wechselt auf TURNRIGHT.

**TURNRIGHT**

Plattform dreht nach rechts (drehen wird in der Klasse Move gestoppt, wenn Rechts) (Richtung Leuchtturm/Baustelle).

Wenn gedreht (über Move), wechselt auf SETLEGO.

**SETLEGO**

Robi setzt Lego auf Leuchtturm/Baustelle und vibriert gleichzeitig (Vibration stopp über Klasse Lift oder Robi?).

Wenn gesetzt (über Move?), Höhe +1, Vibration stopp und wechselt auf GRIPPERUP.

**GRIPPERUP**

Greifer anheben.

Wenn angehoben (über Move?), wechselt auf TURNLEFT.

**TURNLEFT**

Plattform dreht nach links (drehen wird in der Klasse Move gestoppt, wenn Links) (Richtung Spender), Greifer klappt nach oben, Hub fährt nach unten und sendet Signal an Partnerrobi (100 + Anzahl Steine).

Wenn gedreht und Höhe nicht erreicht (9), wechselt auf DRIVEFORWORD\_2.

Wenn gedreht und Höhe erreicht (9), wechselt auf FINISH.

**DRIVEFORWORD\_2**

Robi fährt nach vorne.

Wenn vorne angekommen (über Sensor), wechselt auf GRAP.

**FINISH**

Robi sendet Stoppsignal an Leuchtturmspitze (Proxy) und beendet Wiederholungen.