## Program 10

Når program 10 bliver aktiveret bevæger robotten sig langsomt fremad mens den tæller afstanden med moveDist funktionen. Robotten skal stoppe når den har tilbagelagt en afstand svarende til halvdelen af ”landingsbanens” afstand. Landingsbanen er målt til at være 300 cm, hvilket betyder at robotten skal stoppe efter 150 cm.