Ρομπότ Νο 1:

1. Καθορισμός μεταβλητών
2. Καθορισμός θυρών μικροελεγκτή
3. Ρυθμίσεις πυξίδας

Καθορισμός αρχικής γωνίας Νότιας κίνησης  
Καθορισμός Δυτικής γωνίας κίνησης

1. Εκκίνηση
2. Δημιουργία υποβάθρου του ερυθρού για τον σαρωτή
3. Κίνηση προς Νότον σε βήματα των 7mSec
4. Έλεγχος ανά 100 βήματα  
   Σωστής κατεύθυνσης (με την πυξίδα)  
   Εντολής εκτέλεσης διακοπής
5. Έλεγχος ύπαρξης ερυθρού αντικειμένου
6. Τερματισμός κίνησης προς Νότον
7. Βήματα προς τα πίσω 12
8. Δεξιά στροφή 90ο
9. Έλεγχος θέσης
10. Έλεγχος ύπαρξης ερυθρού αντικειμένου
11. Τερματισμός κίνησης προς δυσμάς
12. Κίνηση προς Ανατολάς
13. Στροφή κεφαλής περισυλλογής κατά 180ο αριστερά
14. Κίνηση προς Ανατολάς
15. Έλεγχος ύπαρξης ερυθρού αντικειμένου
16. Μέχρι να βρεθεί η πρώτη μαύρη γραμμή στο έδαφος
17. Κίνηση μέχρι να βρεθεί και η δεύτερη μαύρη γραμμή
18. Στροφή αριστερά προς βορά κατά 90ο
19. Ευθυγράμμιση
20. Κίνηση μέχρι να συναντήσει το δεύτερο ρομπότ.
21. Αναμονή για να μεταφερθεί το κασσάκι
22. Επιστροφή στην αρχική θέση

ΥΠΟΡΟΥΤΙΝΕΣ

* Έλεγχος εσφαλμένων μετρήσεων από σαρωτή
* Περισυλλογή καρπών  
  Κίνηση κεφαλής περισυλλογής προς τα πάνω για εύρεση ερυθρού  
  Κίνηση προς τα δεξιά  
  Σάρωση προς τα αριστερά  
  Έλεγχος σωστού χρώματος  
  Περισυλλογή καρπού σωστού χρώματος  
  Τοποθέτησή του στο καλάθι  
  Επιστροφή στην αρχική θέση
* Έλεγχος Bluetooth
* Επικοινωνία με Bluetooth
* Έλεγχος θέσης με τη βοήθεια πυξίδας
* Διάβασμα γωνίας από πυξίδα
* Έλεγχος κόκκινου χρώματος από σαρωτή
* Διάβασμα αισθητήρα RGB
* Κίνηση κινητήρων ρομπότ
* Κίνηση κεφαλής κατακόρυφα
* Κίνηση κεφαλής οριζόντια
* Θέση συλλέκτη στη βάση του
* Περισυλλογή καρπού
* Κίνηση βηματικών κινητήρων

Ρομπότ Νο 2

1. Έφθασε το ρομπότ Νο 1
2. Έμβολο σπρώχνει το άδειο κασσάκι παρασύροντας το γεμάτο προς τον ταινιόδρομο
3. Το γεμάτο κινείται μέχρι το τέλος για παραλαβή
4. Νέο κασσάκι τοποθετείται