När roboten får spänning kommer den vänta på att aktiveringsknappen blir nedtryckt. Fram tills att detta händer så sitter programmet i en oändlig loop som inte gör någonting. Denna aktiveringsknapp kommer att vara kopplad till alla tre processorerna, vilket gör att alla kommer att starta sina program samtidigt.

while(ej aktiverad){

do nothing

}

Mainloop{

…

…

}