



FORGÁSOK

1. nagy ívben



csökkentett
sebesség a másik
motorhoz képest

Ha az egyik motor sebességét csökkentjük a másikhoz képest, akkor a csökkentett sebességű motor irányába fog elfordulni a robotunk nagy ívben. (az irány mind a két motor esetében ugyanaz, most előre)

2. a saját oldala körül (élesen)



az egyik motor
„kiiktatása”

Amennyiben az egyik motort be sem teszem a programba, vagy a sebességét 0-ra állítom, úgy a robot élesen (a saját oldala körül) kanyarodik. (Ez egyébként lehet véletlen is, ami hibaként jelentkezik, ha az egyik motort nem állítom be, akkor a robotom nem egyenesen megy, hanem kanyarodik, ilyenkor ezt a beállítást érdemes ellenőrizni!)

3. a saját tengelye körül



ellentétes
irányban
forognak

Az 1. és 2. pontban lévő programsorok esetében a robot nem fog megállni! Ehhez be kell illesztenünk egy kontroll elemet (wait .. secs) és a megállás parancsokat!