1. **Geradeaus** („geradeaus“)
2 Sekunden nach vor und dann ohne umzudrehen 1 Sekunde zurück.

1s

2s

1. **Umdrehungen** („umdreh“)
3 Umdrehungen nach und ohne umzudrehen 2 Umdrehungen zurück.

2U

3U

1. **Exakt fahren** („exakt“)
Der Roboter soll exakt 1m nach vor fahren. Es ist die Funktion *VIEW* zu verwenden.

1m

1. **Vor und zuück** („exakt\_zurück“)
Der Roboter soll exakt 1 m nach vor fahren, umdrehen und dann in die Ausgangslage wieder zurückkehren.

1m

1. **Stopp bei schwarzer Linie** („schw\_linie“)
Der Roboter soll zu einer schwarzen Linie nach vor fahren und dann dort stoppen.
2. **Zur schwarzen Linie und wieder zurück** („schw\_linie\_zurueck“)
Der Roboter soll bis zur schwarzen Linie vor fahren, dort stehen bleiben, umdrehen und wieder in die Ausgangslage zurückkehren.