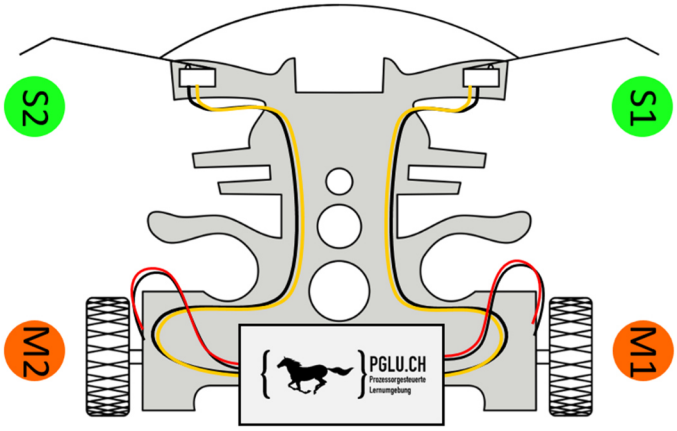
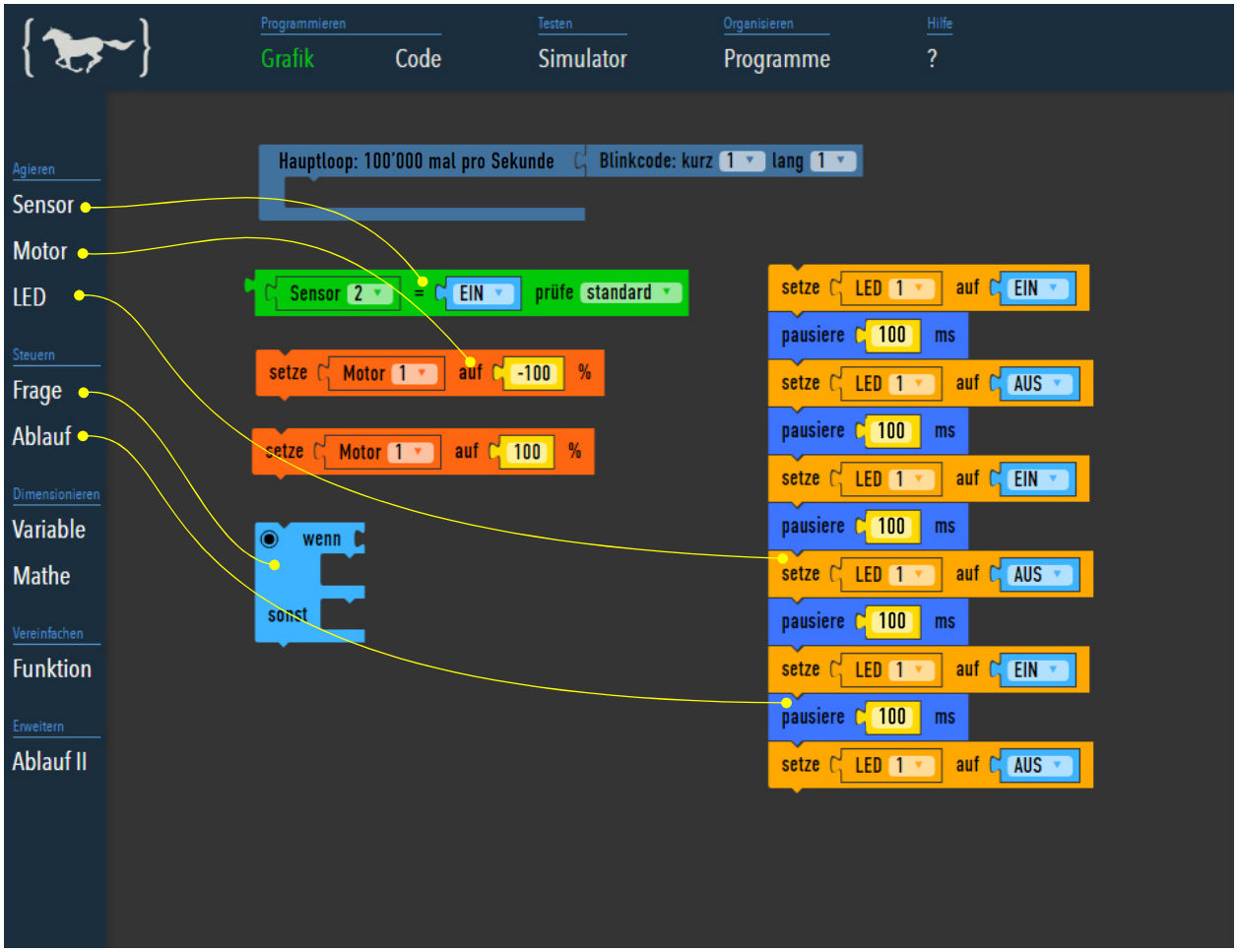
IQES online

4



Erweiterungsaufgabe Ein einzelner Motor vorwärts und bei Sensorberührung eine halbe Sekunde Rückwärts, mit LED-Blinker

- Wenn Sensor 2 nichts berührt (S2=Aus), soll M1 mit voller Geschwindigkeit vorwärts drehen (M1=100%).
- Wenn Sensor 2 auf ein Hindernis trifft (S2=Ein), soll M1 mit vollem Tempo während einer halben Sekunde rückwärts drehen (M1=-100%). Während dies geschieht soll LED1 3x aufblinken.