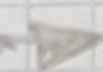


in



R^0 -Drehen \rightarrow ML

+ Giro/Mouse/Decoder (φ)

Gerade fahren \rightarrow ML, MR

+ Dic/Mous (Distanz)

Messen \rightarrow ML, MR
Temp

Höchste ang.

+ Lin (Linie)

Linie folgen \rightarrow ML, MR
Lin

+ IR-Front x (Distanz)

90° -Drehung \rightarrow +ML, -MR

+ IR-Dia + IR-Side (Parallelität)

Code anfahren \rightarrow ML, MR

+ Lin IR-Dia, IR-Side

Lesen \rightarrow MR, ML (Fahren)

IR-Dia, IR-Side (Parallelität)