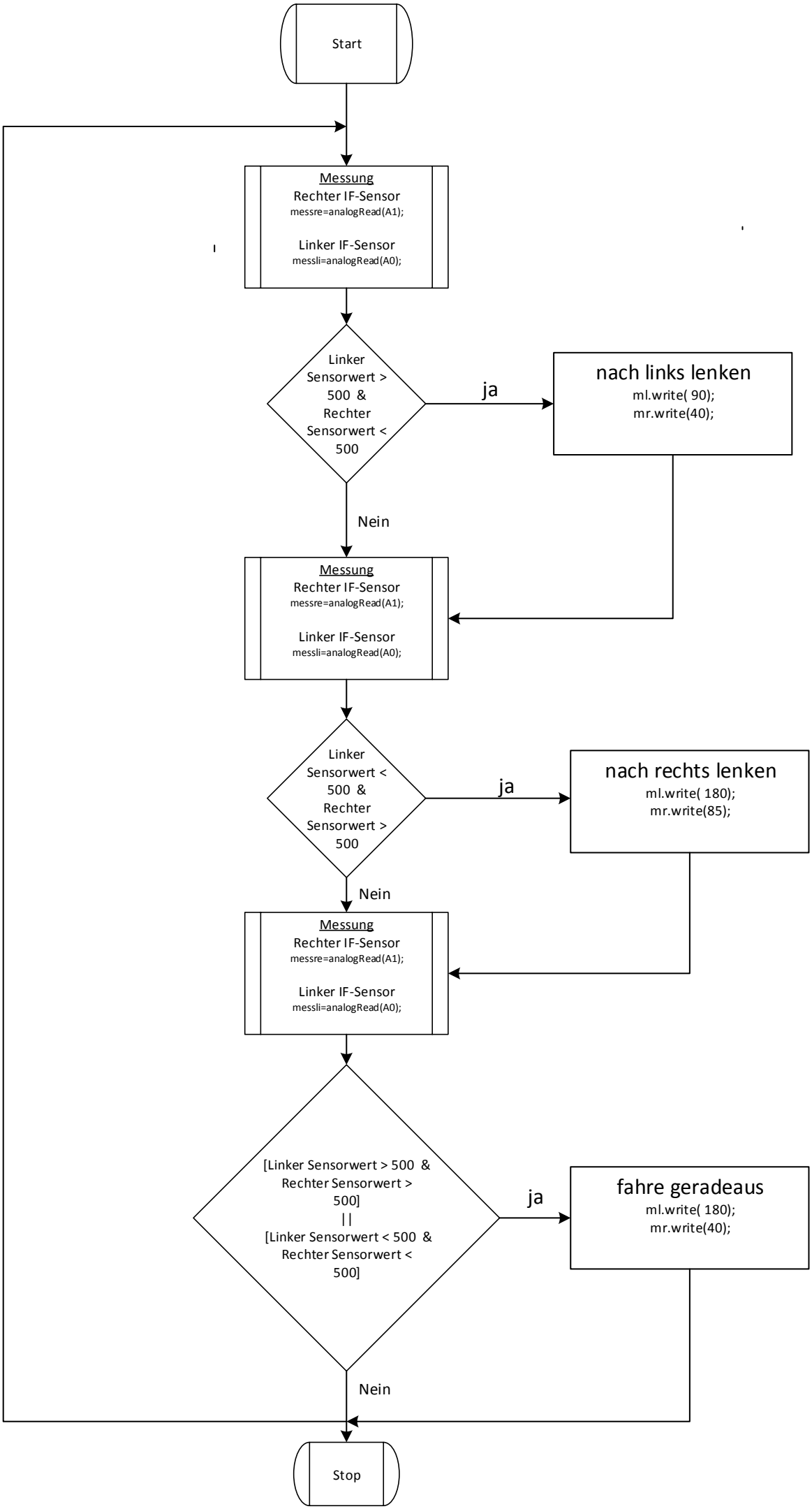
Start
Messung
Rechter IF-Sensor
messre=analogRead(A1);
Linker IF-Sensor
messli=analogRead(A0);
Linker Sensorwert > 500 & Rechter Sensorwert < 500
ja
nach links lenken
ml.write(90);
mr.write(40);
Nein
Messung
Rechter IF-Sensor
messre=analogRead(A1);
Linker IF-Sensor
messli=analogRead(A0);
Linker Sensorwert < 500 & Rechter Sensorwert > 500
ja
nach rechts lenken
ml.write(180);
mr.write(85);
Nein
Messung
Rechter IF-Sensor
messre=analogRead(A1);
Linker IF-Sensor
messli=analogRead(A0);
[Linker Sensorwert > 500 & Rechter Sensorwert > 500]
||
[Linker Sensorwert < 500 & Rechter Sensorwert < 500]
ja
fahre geradeaus
ml.write(180);
mr.write(40);
Nein
Stop