

**Datum:**

**Name:**



## NXC-Anweisungen

<pre>task main() {   ...Anweisungen... }</pre>	Grundgerüst für NXC-Programme
<pre>OnFwd(OUT_BC, 50);</pre>	Die Motoren B und C laufen mit 50% Kraft vorwärts
<pre>OnRev(OUT_C, 50);</pre>	Der Motor C läuft mit 50% Kraft rückwärts
<pre>Wait(200);</pre>	Wartet im Programm 200 mal 1/1000tel Sekunde
<pre>Off(OUT_BC);</pre>	Schaltet die Motoren B und C aus
<pre>OnFwdReg(OUT_BC,50,OUT_REGMODE_SYNC);</pre>	Die Motoren B und C laufen mit 50% Kraft synchron vorwärts
<pre>RotateMotor(OUT_B, 50, 360);</pre>	Rotiert Motor B mit 50% Kraft 360 ° vorwärts
<pre>RotateMotor(OUT_C, 75, -180);</pre>	Rotiert Motor C mit 75% Kraft 180° rückwärts
<pre>SetSensorTouch(IN_1);</pre>	Schaltet den Eingang 1 zum Berührungssensor
<pre>SetSensorSound(IN_2);</pre>	Schaltet den Eingang 2 zum Geräuschsensor
<pre>SetSensorLight(IN_3);</pre>	Schaltet den Eingang 3 zum Lichtsensor
<pre>SetSensorLowSpeed(IN_4);</pre>	Schaltet den Eingang 4 zum Ultraschallsensor
<pre>#define FAHREN 50</pre>	Definiert FAHREN auf den Wert 50
<pre>int licht = 0;</pre>	Legt eine Variable mit dem Wert 0 fest
<pre>licht = Sensor(IN_3);</pre>	Weist der Variablen den Sensorwert an Eingang 3 zu
<pre>repeat (4) {   ...Anweisungen... }</pre>	Zählschleife - die Anweisungen werden hier 4 mal wiederholt
<pre>while (true) {   ...Anweisungen... }</pre>	Dauerschleife – die Anweisungen werden immer wiederholt
<pre>while (SensorUS(IN_4) &gt; NEAR) {   ...Anweisungen... }</pre>	führt die Anweisungen durch, solange die Bedingung, dass der Wert vom Ultraschallsensor an Eingang 4 größer der Konstanten „NEAR“ erfüllt ist
<pre>if (Sensor(IN_1) == 1) {   ...Anweisungen... }</pre>	führt die Anweisungen durch, wenn die Bedingung, der Wert vom Berührungssensor an Eingang 1 hat den Wert 1 (Taster gedrückt), erfüllt ist
<pre>if (licht &lt; GRENZE) {   ...JA-Anweisungen... } else {   ...NEIN-Anweisungen... }</pre>	Führt die JA-Anweisungen durch, solange die Bedingung Wert der Variablen „licht“ < Wert von der Konstanten „GRENZE“ erfüllt ist  Sonstigenfalls werden die NEIN-Anweisungen ausgeführt