

## Motoren und Sensoren in NXC ansteuern - Eine sehr kurze Befehlsübersicht -

### Motoren

#### Motoren ansteuern

```
OnFwd(outputs);  
Off(outputs);
```

Einen kontrollierten Synchronlauf der Motoren erreicht man durch folgenden Befehl:

```
OnFwdReg(outputs, power, regmode);
```

Der Roboter vergleicht die Motoren miteinander und stellt diese auf eine gleiche Geschwindigkeit oder auf gleiche die Drehzahl ein. So kann man einen genauen Geradeauslauf erzeugen. Wird ein Rad kurzzeitig blockiert, läuft es im regmode „SPEED“ danach schneller, um wieder „aufzuholen“. Beim regmode „SYNC“ wird die Geschwindigkeit des anderen (nicht blockierten) Rades angepasst. Das Fahrzeug würde dann stehen bleiben, da auch das zweite Rad gestoppt wird, solange die Blockade vorliegt.

power	Werte von -100 bis +100
outputs	OUT_A, OUT_B, OUT_C (oder auch OUT_AC)
regmode	OUT_REGMODE_SPEED, OUT_REGMODE_SYNC

### Sensoren

#### Anmelden von Sensoren

```
SetSensor(port, type);
```

port	S1, S2, S3, S4
type	SENSOR_TYPE_TOUCH, SENSOR_TYPE_LIGHT_ACTIVE, ...

Ein möglicher verkürzter Anmeldebefehl ist z.B. `SetSensorLight(S1);`

#### Sensorausgabe einstellen

```
SetSensorMode(port, mode);
```

mode: SENSOR\_MODE\_RAW, SENSOR\_MODE\_PERCENT, SENSOR\_MODE\_BOOL, ...

#### Sensoren abfragen

```
int x = Sensor(port);
```

Der Befehl speichert den aktuellen Wert des Sensors an „port“ in der Variablen x ab.

Weitere Hinweise unter

<http://www.debacher.de/wiki/NXC>

und im offiziellen NXC-Guide (pdf-Dokument) unter

[http://brickcc.sourceforge.net/nbc/nxcdoc/NXC\\_Guide.pdf](http://brickcc.sourceforge.net/nbc/nxcdoc/NXC_Guide.pdf)