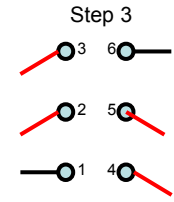
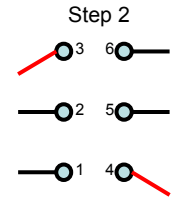
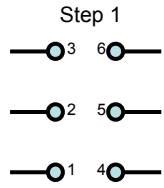


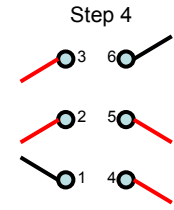
HexaBot, Bewegung gerade aus, vorwärts

Bewegungsrichtung
Roboter

Schritt initiieren (Init_Step)



F_ONE



Vorbereitung
Ein Beinpaar (3 / 4) in
Position bringen

Beinpaar (2 / 5)
in Stellung bringen
Fertig für ersten
Schritt

Beinpaar (1 / 6)
in Stellung bringen
Fertig für ersten
Schritt

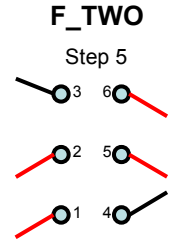
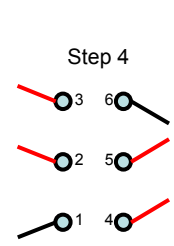
Funktion: Move_Two_Legs

- 1) ThreeFour, FWD, INIT_yes
- 2) TwoFive, FWD, INIT_yes
- 3) OneSix, RWD, INIT_yes

Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

Mehrere Schritte ausführen (Move_Steps)



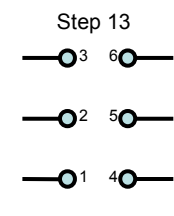
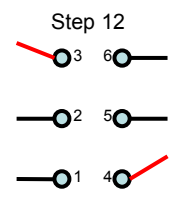
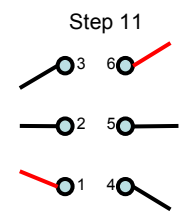
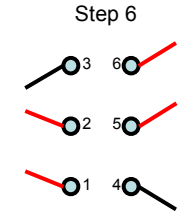
Ausgangslage
Nach ersten
Schritt (Init)

Vorbereitung für
Nächsten Schritt
Ein Beinpaar (2 / 5)
in Stellung
bringen

Funktion: Move_Two_Legs

TwoFive, RWD, INIT_yes

Schritt zurück zur Mittelstellung (Step_To_Middle)



Ausgangslage nach
Step 7
für weitere Schritte
Siehe Step 4

Beinpaar (2 / 5)
zurück zur
Ausgangslage

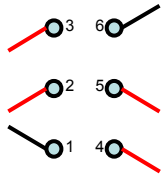
Beinpaar (1 / 6)
zurück zur
Ausgangslage

Beinpaar (3 / 4)
Ausgangslage

Ausgangspositionen

Vorwärts

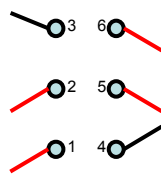
F_ONE



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

F_TWO

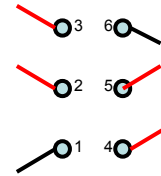


Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

Rückwärts

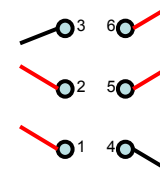
B_ONE



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

B_TWO

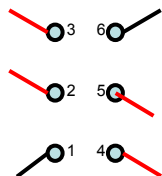


Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

Rechts

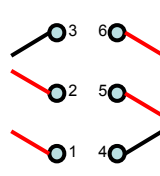
R_ONE



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

R_TWO

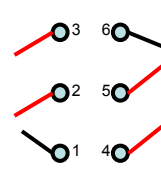


Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

Links

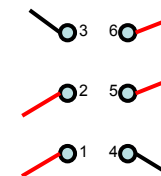
L_ONE



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

L_TWO

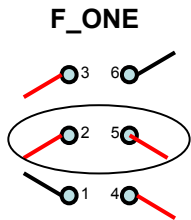


Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

1) Von **VORWÄRTS** F_ONE oder F_TWO -> Schritt **RÜCKWÄRTS** einleiten
(mit sowenig wie möglichen Einzel / TwoLegs Move's)

Vorwärts

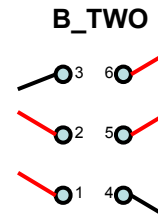


Funktion: Move_Six_Legs
Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

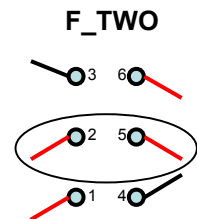
nach →

Funktion:
Move_Two_Legs (TwoFive, **RWD**, INIT_no)

Rückwärts



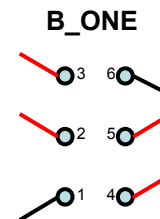
Funktion: Move_Six_Legs
Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4



Funktion: Move_Six_Legs
Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

nach →

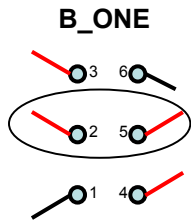
Funktion:
Move_Two_Legs (TwoFive, **RWD**, INIT_no)



Funktion: Move_Six_Legs
Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

2) Von **RÜCKWÄRTS** B_ONE oder B_TWO -> Schritt **VORWÄRTS** einleiten (mit so wenig wie möglichen Einzel / TwoLegs Move's)

Rückwärts



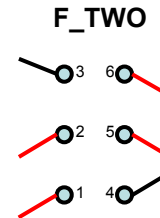
Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

nach →

Funktion:
Move_Two_Legs (TwoFive, FWD, INIT_no)

Vorwärts



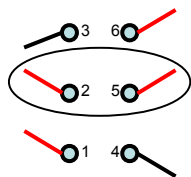
Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

nach →

Funktion:
Move_Two_Legs (TwoFive, FWD, INIT_no)

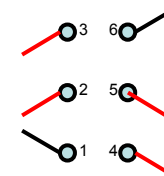
B_TWO



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

F_ONE

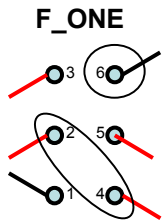


Funktion: Move_Six_Legs

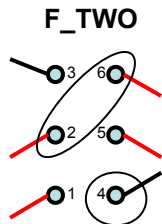
Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

3) Von **VORWÄRTS** F_ONE oder F_TWO -> Schritt **RECHTS** einleiten (mit so wenig wie möglichen Einzel / TwoLegs Move's)

Vorwärts



Funktion: Move_Six_Legs
Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6



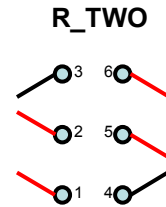
Funktion: Move_Six_Legs
Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

nach

Funktion:
Move_Two_Legs (TwoFour, **RWD**, INIT_no)

Funktion:
Move_One_Leg (LegNr 6, **FWD**)

Rechts

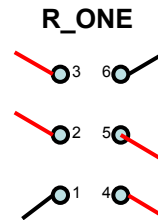


Funktion: Move_Six_Legs
Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

nach

Funktion:
Move_Two_Legs (TwoSix, **RWD**, INIT_no)

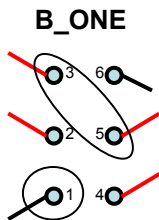
Funktion:
Move_One_Leg (LegNr 4, **FWD**)



Funktion: Move_Six_Legs
Beine: 2, 3, 4, 6 und 1, 5

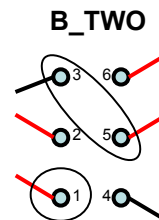
4) Von **RÜCKWÄRTS** B_ONE oder B_TWO -> Schritt **RECHTS** einleiten (mit sowenig wie möglichen Einzel / TwoLegs Move's)

Rückwärts



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

nach

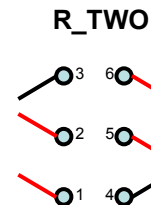
Funktion:

Move_Two_Legs (ThreeFive, **FWD**, INIT_no)

Funktion:

Move_One_Leg (LegNr 1, **RWD**)

Rechts



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

nach

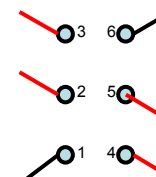
Funktion:

Move_Two_Legs (TwoSix, **FWD**, INIT_no)

Funktion:

Move_One_Leg (LegNr 1, **FWD**)

R_ONE

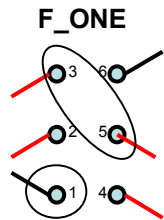


Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5, 6 und 1, 4

5) Von **VORWÄRTS** F_ONE oder F_TWO -> Schritt **LINKS** einleiten (mit so wenig wie möglichen Einzel / TwoLegs Move's)

Vorwärts



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

nach

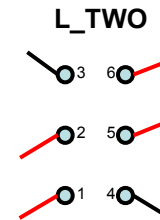
Funktion:

Move_Two_Legs (ThreeFive, **RWD**, INIT_no)

Funktion:

Move_One_Leg (LegNr 1, **FWD**)

Links



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

nach

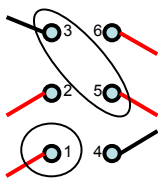
Funktion:

Move_Two_Legs (ThreeFive, **FWD**, INIT_no)

Funktion:

Move_One_Leg (LegNr 1, **RWD**)

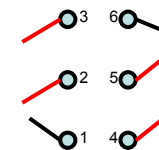
F_TWO



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

L_ONE

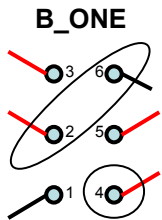


Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

6) Von **RÜCKWÄRTS** B_ONE oder B_TWO -> Schritt **LINKS** einleiten
 (mit so wenig wie möglichen Einzel / TwoLegs Move's)

Rückwärts



Funktion: Move_Six_Legs

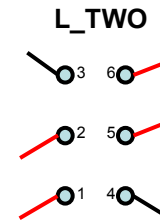
Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6

nach

Funktion:
 Move_Two_Legs (TwoSix, **RWD**, INIT_no)

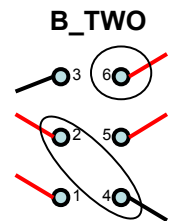
Funktion:
 Move_One_Leg (LegNr 4, **FWD**)

Links



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4



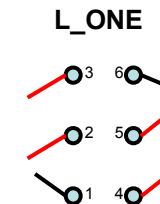
Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 1, 2, 5, 6 und 3, 4

nach

Funktion:
 Move_One_Leg (TwoFour, **FWD**, INIT_no)

Funktion:
 Move_One_Leg (LegNr 1, **FWD**)



Funktion: Move_Six_Legs

Beine: 2, 3, 4, 5 und 1, 6