



Eerst en vooral stellen we de snelheid in waarmee onze wagen zal vooruit rijden, dit doen we via de ingang **E**. In dit geval stellen we de snelheid in op 10% van de maximum snelheid van onze motor.

Via de motor aan ingang **D** zullen we ons “kipmechanisme” laten werken. Hier stellen we een snelheid in van 70 % van de maximum snelheid.

Als onze snelheden zijn ingegeven kunnen we onze motor **E** laten starten en zo ons wagentje laten vooruit rijden. De wielen draaien in wijzerzin, daardoor rijdt hij vooruit.

De afstandssensor **C** is geprogrammeerd dat onze wagen zal wachten als er een diepte, dieper dan 7 centimeter op het traject van de wagen komt.

Is dit het geval, dan stopt de motor **E** en blijft het wagentje stil staan.

Na 1 seconde draait motor **D** 25 graden in tegenwijzerzin, zo komt onze wagen in “kipstand” en valt de lading in de afgrond.

Na terug 1 seconde draait de motor **D** 25 graden in wijzerzin en komt het wagentje terug in zijn originele positie.

Na terug 1 seconde doet onze motor **E** een halve (0,5) rotatie in tegenwijzerzin, zodat het wagentje achteruit rijdt.

Als het wagentje terug stil staat worden alle motoren gestopt.