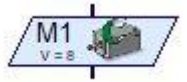


Grundlagen zu den fischertechnik Omniwheels

Wenn du mit der ROBO Pro Software arbeitest und Motorantriebe programmierst, benutzt du für Mini Motoren den Programmierbefehl „Motorausgang“.

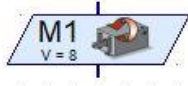
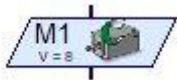


Die Drehrichtung kann im Programm eingestellt werden. Grafisch wird dir das durch verschiedenfarbige Pfeile angezeigt.

Grün für Rechtslauf

Rot für Linkslauf

Motorstopp

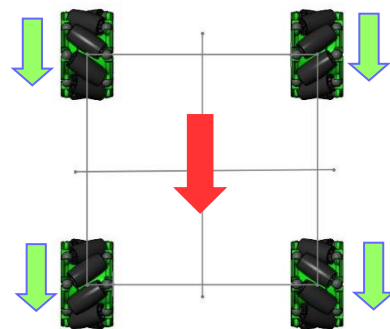
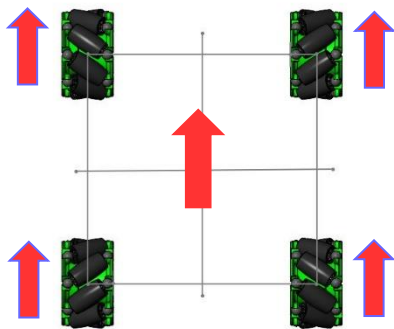


Nachfolgende Darstellungen zeigen dir die verschiedenen Antriebe der Mecanum-Räder. Die äußeren farbigen Pfeile entsprechen der Antriebsrichtung des Rades, der rote Pfeil in der Mitte die Bewegungsrichtung deines Fahrzeugs.

Fahrtrichtung:

Vorwärts

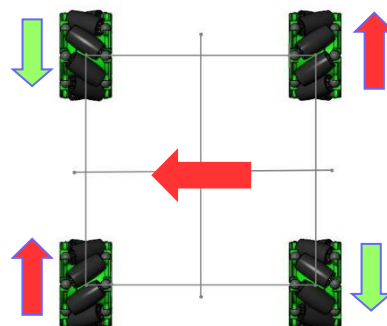
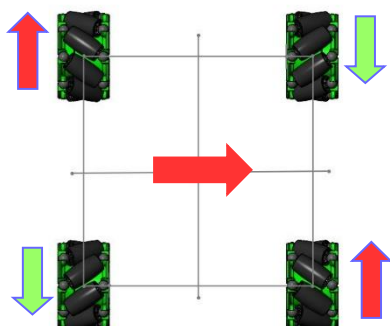
Rückwärts



Fahrtrichtung:

Seitwärts rechts

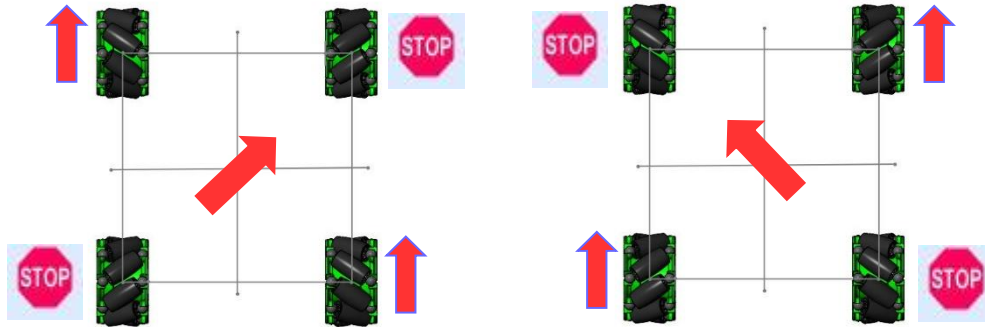
Seitwärts links



Fahrrichtung:

Diagonal rechts vor

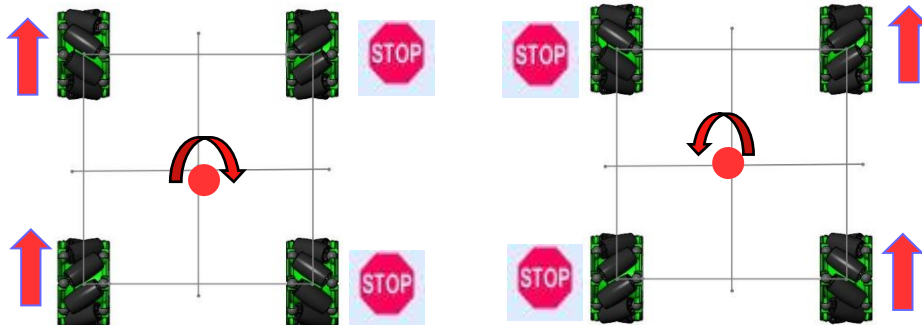
Diagonal links vor



Kurvenfahrt:

Rechts

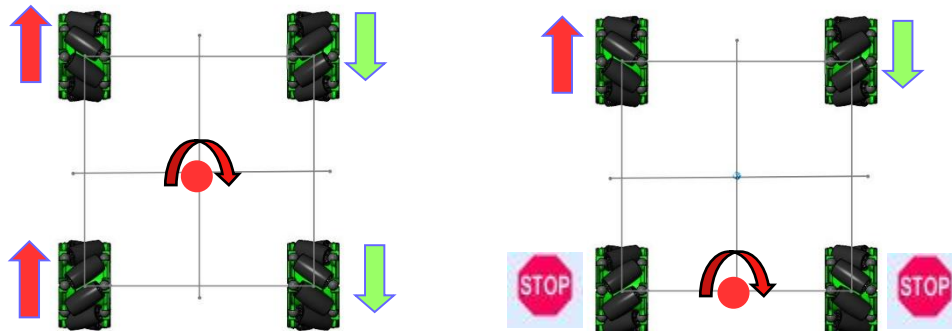
Links



Drehung:

Rechts

Drehung um den Mittelpunkt einer Achse



Benötigst du noch weitere Bewegungsrichtungen, musst du nur die Drehrichtung der Motoren ändern, z.B. Drehung nach Links

