Rij 0.6 sec achteruit

Rij met linkermotor 1 sec achteruit

Rij met rechtermotor 1.2 sec achteruit

Rij 7.9 sec achteruit

Rij 2.2 sec vooruit

Doe hendel omhoog

Rij 0.3 sec vooruit

Nee

Rij 1.1 sec achteruit

Hendel naar beneden

Rij 1.55 sec vooruit

Rij met linkermotor 0.43 sec vooruit

Rij 0.8 sec vooruit

Rij met rechtermotor 0.7 sec vooruit

ja

Rij 7.7 sec vooruit

Rij 1.7 sec achteruit

Waarde

< 4

Ultrasone sensor meet waarde

Rij vooruit

Rij 3.69 sec vooruit