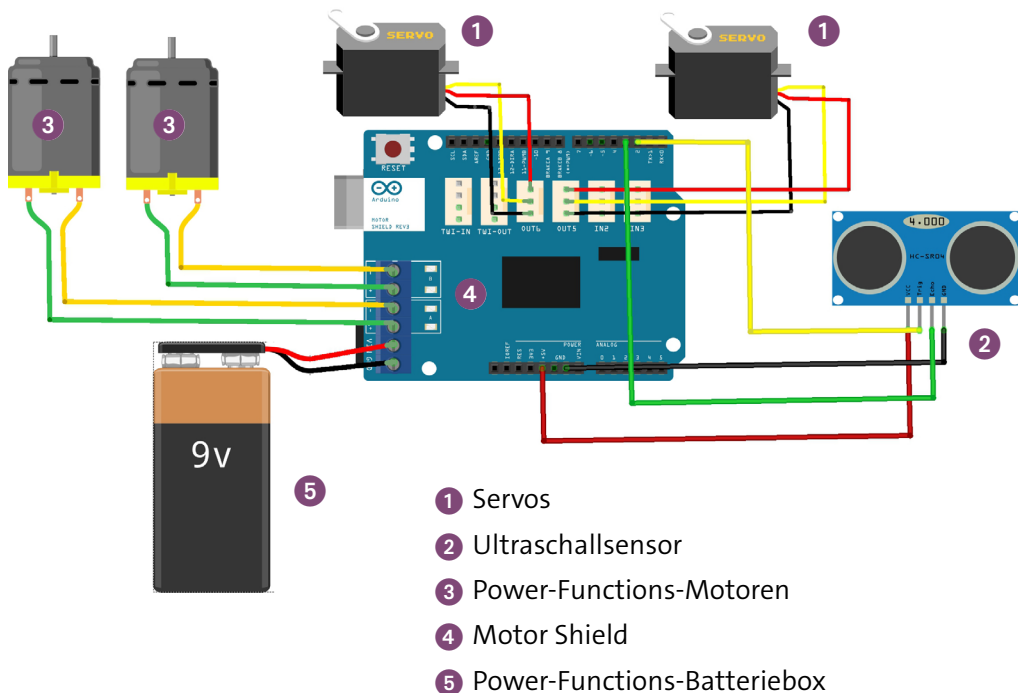


Jetzt montierst du noch die Servos auf dein Fahrzeug, dann geht es ans Programmieren.

Der Aufbau

Lenkservo	Arduino bzw. Motor Shield
	Pin 6
Sensorservo	Arduino bzw. Motor Shield
	Pin 5
Ultraschallsensor	Arduino bzw. Motor Shield
VCC	5 Volt
GND	GND
Trigger	Pin 2
Echo	Pin 3
Motor 1	Arduino bzw. Motor Shield
	Klemme A
Motor 2	Arduino bzw. Motor Shield
	Klemme B
Batteriebox	Arduino bzw. Motor Shield
	Stromversorgung (grüne Klemme)



Der Sketch

```

#include <Servo.h>    //Servo Bibliothek einbinden

Servo lenkservo;     //Servo Objekt erstellen
Servo sensorservo;  //Servo Objekt erstellen
int pos = 90;        //Variable für Servoposition
int trigPin=2;       //Trigger an Pin 2
int echoPin=4;       //Echo an Pin 4
int richtungA        =12; //Richtung Motor A an Pin 12
int pwmA             =3;  //Geschwindigkeit Motor A an Pin 3
int bremsenA        =9;  //Bremse Motor A an Pin 9
int richtungB        =13; //Richtung Motor B an Pin 13
int pwmB            =11;  //Geschwindigkeit Motor B an Pin 11
int bremsenB        =8;  //Bremse Motor B an Pin 8
int geschwindigkeit =160; //Maximalgeschwindigkeit festlegen

void setup() {
  pinMode(richtungA, OUTPUT); //Richtung A als Output deklarieren
  pinMode(richtungB, OUTPUT); //Richtung B als Output deklarieren
  pinMode(bremsenA, OUTPUT);  //Bremse A als Output deklarieren
  pinMode(bremsenB, OUTPUT);  //Bremse B als Output deklarieren
  analogWrite(pwmA, geschwindigkeit); //
  analogWrite(pwmB, geschwindigkeit);
  Serial.begin (9600);        //serielle Kommunikation starten
  pinMode(trigPin,OUTPUT);    //Trigger als Output deklarieren
  pinMode(echoPin,INPUT);    //Echo als Input deklarieren
  sensorservo.attach(5);     //Sensorservo an Pin 5
  lenkservo.attach(6);       //Lenkservo an Pin 6

  digitalWrite(bremsenA, HIGH); //Motor A aus
  digitalWrite(bremsenB, HIGH); //Motor B aus
}

void loop() {

  for (pos = 65; pos <= 115; pos += 1) { //Servo von 65 auf 115 Grad in
    1 Grad Schritten

```