1.Naprijed 2 sekunde zaustavi robota nazad 2 sekunde

2 Naprijed 4 sekunde okreni robota za 180 stupnjeva naprijed 4 sekunde

3. Naprijed 3 sekunde okreni robota za 90 stupnjeva naprijed 1 sekunde okreni robota za 90 stupnjeva naprijed 3 sekunde i zaustavi robota.

4. Idi naprijed 2 sekunde okreni se za 180 stupnjeva ,idi pravo 2 sekunde okreni se za 180 stupnjeva i zaustavi robota.

5. Napravi program koji prati crtu.