

```

# Hier beginnt die Anfangssequenz, die nur einmal zu Beginn angefahren wird.
# Alle Servos werden hier in eine definierte Position gefahren
# und mit einer Verzögerung von 2000 ms (2 Sekunden)...

2000 4055 4026 3968 4008 3968 frame_0..4 # Frame 0

# beginnt die Analyse des Eingangssignals:

begin # Anfang der Endlosschleife.

5 get_position # Wie steht der RC-Schalter am Eingang 5?

500 less_than # wenn der Schalter auf 'eingezogen' (<500) steht,
#
if # dann
    frame_0 # wird eingezogen,
else # sonst
    frame_1 # wird ausgefahren.
endif

repeat # Hier geht es endlos zurück zu 'begin'.

sub frame_0..4 # Dieser Programmteil ist für die Anfangssequenz
    4 servo
    3 servo
    2 servo
    1 servo
    0 servo
    delay
return

sub frame_0 # Ausfahren (auch bei fehlenden Signal vom Empfänger)
    7000 0 servo # Servo 0 fährt in Position 7000
    1000 1 servo # Servo 1 fährt in Position 1000
    1000 delay # Verzögerung von 1000 ms
return # Zurück zur Endlosschleife

sub frame_1 # Einziehen
    20 1 speed # Servo 1 wird stark verlangsamt
    7000 1 servo # Servo 1 fährt in Position 7000
    2000 delay # Die Verzögerungszeit ist so zu bemessen, dass
# das Servo (1) in die Endposition fahren kann
    0 1 speed # Servo 1 wieder auf maximale Stellgeschwindigkeit
    1000 0 servo # Servo 0 fährt in Position 1000
    1000 delay
return

```