

# backward

---

Platí pro všechny typy PICAXE kromě 08, 08M, 08M2

Backward je pseudopříkaz, používaný pro snadné programování dvoukolových diferencially řízených robotů.

## Syntaxe:

### BACKWARD motor

**Motor** – je jméno motoru A nebo B.

## Popis:

Příkaz nastaví výstupy pro motor A: low B.4; high B.5 a pro motor B: low B.6; high B.7.

## Související příkazy:

- forward
- halt

## Příklad:

```
main:  
forward A ; motor A vpřed  
wait 5 ; čekej 5 s  
backward A ; motor A zpět  
wait 5 ; čekej 5 s  
halt A ; motor A stop  
wait 5 ; čekej 5 s  
goto main ; zpět na „main“
```