

halt

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

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

Syntaxe:

HALT motor

Motor – je jméno motoru A, nebo B

Popis:

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

Související příkazy:

- backward
- forward

Příklad:

Demonstrace příkazů pro motor.

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“
```