

The diagram illustrates a robot navigation environment. A red line represents the robot's path, starting from the bottom center and moving towards the top right. The path is marked with a red arrow labeled 'START →' and a red arrow labeled '← ZIEL'. The environment contains several obstacles: a large blue cylinder (labeled 5), a smaller blue cylinder (labeled 6), and a blue rectangular area (labeled 1). There are also several blue triangles representing obstacles. The path is divided into segments by these obstacles. The top right corner is labeled 'TRAB leichttraben' and 'TRAB aussitzen'. The bottom right corner is labeled 'START →' and '← ZIEL'.

Beginn linke Hand im Schritt bei START

5. Zwischen Tonnen halten und Eimer von rechts nach links umsetzen (keine Korrektur erlaubt)
 6. Becher von 1. zur 2. Stange und von 3. zur 4. Stange versetzen, man kann neben Stange anhalten, darf aber auch im Schritt bleiben. (Keine Korrektur erlaubt)
- Danach rechte Hand zum ZIEL reiten.