

3d Reaktion auf Untergrund

Zeitbedarf: 10 min

Der Roboter soll 2 s geradeaus fahren. Falls er sich dann auf einer dunklen Fläche befindet, soll er noch 0,5 s weiter geradeaus fahren, andernfalls soll er stehen bleiben und einen Ton von sich geben.

Erzeuge ein entsprechendes Programm für den Roverbot. Auf der hellen Fläche beträgt der Lichtwert des Sensors ca. 52, auf der dunklen Fläche ca. 43.

Melde dich nach der Fertigstellung beim Betreuer der Station. Speichere das Programm in eurem Gruppenverzeichnis unter dem Namen p73d.lsc.