

mbot-aufgabe-im-kreis-bleiben

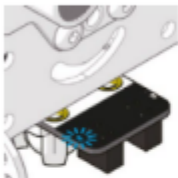
Aufgabe 1: Im Kreis bleiben

Schreibe ein Programm für den Roboter, damit dieser beim Drücken der Leertaste selbstständig in einem weissen Kreis herumfährt und dabei die begrenzende Linie (schwarz) nie überfährt. Benutze dazu den Linienfolgsensor.

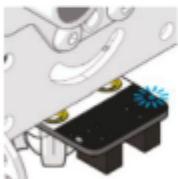
Rückgabewert des Sensors:



➤ Beide Sensoren befinden sich über einem schwarzen Untergrund
Rückgabewert: 0



➤ Nur der linke Sensor befindet sich über einem schwarzen Untergrund
Rückgabewert: 1



➤ Nur der rechte Sensor befindet sich über einem schwarzen Untergrund
Rückgabewert: 2



➤ Keine der Sensoren befinden sich über einem schwarzen Untergrund
Rückgabewert: 3

Zusatz: Der Linie folgen

Bei dieser Aufgabe wird der Roboter einer breiten schwarzen Linie folgen. „Droht“ ein Verlassen der Linie, so korrigiert der Roboter den Kurs selber.

Hinweise zur Lösung

- [mbot-aufgabe-im-kreis-bleiben-l](#)

From:

<https://www.bollehrer.ch/> - **BolLehrer**

Permanent link:

<https://www.bollehrer.ch/mbot-aufgabe-im-kreis-bleiben>

Last update: **2019/10/03 13:45**

