

PROBLEMSTELLUNGEN

1. **Geradeaus** („geradeaus“)

2 Sekunden nach vor und dann ohne umzudrehen 1 Sekunde zurück.



2. **Umdrehungen** („umdreh“)

3 Umdrehungen nach und ohne umzudrehen 2 Umdrehungen zurück.



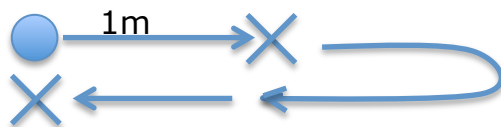
3. **Exakt fahren** („exakt“)

Der Roboter soll exakt 1m nach vor fahren. Es ist die Funktion *VIEW* zu verwenden.



4. **Vor und zurück** („exakt_zurück“)

Der Roboter soll exakt 1 m nach vor fahren, umdrehen und dann in die Ausgangslage wieder zurückkehren.



5. **Stopp bei schwarzer Linie** („schw_linie“)

Der Roboter soll zu einer schwarzen Linie nach vor fahren und dann dort stoppen.



6. **Zur schwarzen Linie und wieder zurück** („schw_linie_zurueck“)

Der Roboter soll bis zur schwarzen Linie vor fahren, dort stehen bleiben, umdrehen und wieder in die Ausgangslage zurückkehren.

