1. **Abstand** („ultraschall1“)
Der Roboter soll bis auf 40 cm an ein Hindernis (Wand) heranfahren und dann stoppen.

40 cm

1. **Hin und wieder zurück** („ultraschall2“)
Der Roboter soll bis auf 40 cm an ein Hindernis (Wand) heranfahren, dann stoppen und wieder in die Ausgangslage zurückkehren.

40 cm

1. **Einer Linie folgen** („linie\_verfolgen“)

Der Roboter soll einer Linie entlang fahren. Verwende dazu nur einen Lichtsensor.
2. **Ein Quadrat abfahren** („quadrat“)Die Bahn, die ein Roboter zurücklegt, soll ein Quadrat sein. Benutze Schleifen in deinem Programm.
3. **Einen Stern abfahren** („stern“)Die Bahn, die ein Roboter zurücklegt, soll einen Stern darstellen. Benutze Schleifen in deinem Programm.
4. **Ausweichen** („ausweichen“)
Der Roboter soll bis auf 40 cm an ein Hindernis heranfahren und dann mit einer Rechtsdrehung ausweichen.

2
5. **Nicht vom Tisch fallen!** („tischkante“)
Der Roboter soll bis zur Tischkante vorfahren, stoppen, eine Drehung bei seiner Rückbewegung ausführen und schließlich dann wieder geradeaus bis zur nächsten Tischkante fahren.