

PROBLEMSTELLUNGEN

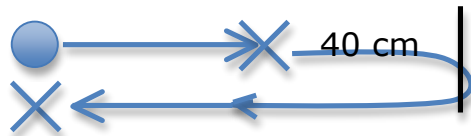
7. **Abstand** („ultraschall1“)

Der Roboter soll bis auf 40 cm an ein Hindernis (Wand) heranfahren und dann stoppen.



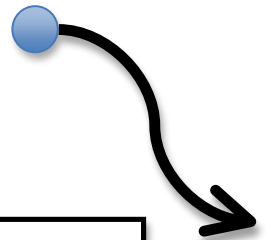
8. **Hin und wieder zurück** („ultraschall2“)

Der Roboter soll bis auf 40 cm an ein Hindernis (Wand) heranfahren, dann stoppen und wieder in die Ausgangslage zurückkehren.



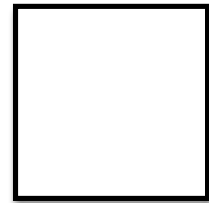
9. **Einer Linie folgen** („linie_verfolgen“)

Der Roboter soll einer Linie entlang fahren. Verwende dazu nur einen Lichtsensor.



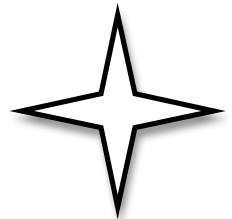
10. **Ein Quadrat abfahren** („quadrat“)

Die Bahn, die ein Roboter zurücklegt, soll ein Quadrat sein. Benutze Schleifen in deinem Programm.



11. **Einen Stern abfahren** („stern“)

Die Bahn, die ein Roboter zurücklegt, soll einen Stern darstellen. Benutze Schleifen in deinem Programm.



12. **Ausweichen** („ausweichen“)

Der Roboter soll bis auf 40 cm an ein Hindernis heranfahren und dann mit einer Rechtsdrehung ausweichen.

2

13. **Nicht vom Tisch fallen!** („tischkante“)

Der Roboter soll bis zur Tischkante vordern, stoppen, eine Drehung bei seiner Rückbewegung ausführen und schließlich dann wieder geradeaus bis zur nächsten Tischkante fahren.

