

## Was sollst du herausfinden?

Jetzt möchtest du testen, **wie der Linienfolgersensor reagiert**, wenn der mBot sich über einen **schwarzen Balken** bewegt.



### Dein Arbeitsauftrag

1. Zeichne auf ein DIN-A4-Blatt einen **dicken, geraden schwarzen Balken** (ca. 3 cm breit).
2. Stelle den mBot nacheinander in die folgenden Positionen.
3. Starte dein Sensor-Testprogramm (der Sensorwert wird ständig angezeigt).
4. Schreibe auf, **welchen Wert** der mBot in jeder Situation zeigt.
5. Vergleiche deine Ergebnisse anschließend mit deinem „Finger-Test“ aus Schritt 1.



### Deine Beobachtungen

Situation	Was passiert?	Sensorwert (Beobachtung)
Beide Sensoren NEBEN dem Balken	mBot steht komplett auf Weiß, also hell	
Beide Sensoren AUF dem Balken		
Nur der LINKE Sensor auf dem Balken		
Nur der RECHTE Sensor auf dem Balken		



### Vergleich & Nachdenken

- Sind die Werte ähnlich wie beim Finger-Test?
  

---

- Was erkennst du über den Unterschied zwischen hell und dunkel?
  

---

---