

## mBot-RETTUNGSFAHRZEUG

Die Stadt hat ein Problem: In einem engen Labyrinth steckt ein kleines „Opfer“ (z. B. ein Lego-Figur).

Der mBot soll als autonomes Rettungsfahrzeug programmiert werden, das:

1. eigenständig einem Linienpfad folgt,
2. Hindernisse erkennt,
3. und am Ziel automatisch stoppt, um zu „retten“.

Arbeite die folgenden 6 Schritte der Reihe nach durch, um das Rettungsfahrzeug erfolgreich zu programmieren.



### Checkliste und Ablaufplan:

Aufgaben:	erledigt:
<p><b>1. Was ist ein mBot? (Motoren, Sensoren, Controller)</b></p> <p>Sensoren erkannt (Linienfolger &amp; Ultraschallsensor)            mBot eingeschaltet            mBot mit App/Computer verbunden            Testprogramm ausgeführt (z. B. Sensorwert anzeigen)</p> <p style="text-align: right;"><b>Schritt 1</b></p>	
<p><b>2. Den Linienfolgersensor entdecken!</b></p> <p>Sensor unter dem mBot gefunden            Sensorwert bei hell und dunkel getestet            Werte in die Tabelle eingetragen</p> <p style="text-align: right;"><b>Schritt 2</b></p>	
<p><b>3. Test auf dem schwarzen Balken</b></p> <p>Schwarzen Balken auf Papier gezeichnet            mBot neben/auf dem Balken getestet</p> <p style="text-align: right;"><b>Schritt 3</b></p>	
<p><b>4. Auf der Linie anhalten</b></p> <p>Programm erstellt: „solange Sensor <math>\neq</math> Stop-Wert <math>\rightarrow</math> fahren“            Stoppen bei hell ausprobiert            Passenden Stop-Wert gefunden und eingetragen</p> <p style="text-align: right;"><b>Schritt 4</b></p>	

