Schritt-4 Auf der Linie anhalten

[DATUM]

Finde heraus, wann der mBot stehen bleibt, wenn sein Linienfolgersensor etwas Helles oder Dunkles sieht.

🔧 **Dein Forschungsauftrag**

1. Erstelle ein kleines Programm, in dem das Auto (mBot) vorwärts fährt, **solange es auf der schwarzen Linie bleibt.**
2. Benutze die Helligkeitswerte, die ihr vorher gemessen habt:
   - **Dunkel = auf der Linie → weiterfahren**
   - **Hell = außerhalb der Linie → anhalten**
3. Teste dein Programm:
   - Stelle den mBot auf die schwarze Linie.
   - Schiebe ihn langsam Richtung weiße Fläche.
   - Beobachte genau, wann er stehen bleibt, wenn er die Linie verlässt und es hell wird.

👉 ***Wenn du nicht weiterweißt: Schau dir zuerst den Tipp-Kasten auf der Rückseite an.***

1. **Bei welchem Sensorwert bleibt dein mBot stehen?**

2. **Was musst du ändern, damit der mBot statt bei hell bei dunkel stoppt?**

3. **Warum ist das wichtig für ein Rettungsfahrzeug?**

LIVEWORKSHEETS

Schritt-4 Auf der Linie anhalten

[DATUM]

TIPP:

- **Welchen Sensorwert hast du bei hell und dunkel gemessen?**
  Der mBot fährt nur los, **wenn der Sensor genau diesen Wert erkennt.**
- **Stimmt der Wert in deinem „falls … = … dann“-Block?**
  Vielleicht hast du die falsche Zahl eingetragen.
- 👉 *Wenn der Wert nicht passt, bleibt der mBot stehen. Ändere den Wert so, dass er zu deiner Messung passt.*



LIVEWORKSHEETS