

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?

---

### 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.

