Schritt-1 Was ist ein mBot

[DATUM]

Was lernst du in diesem Schritt?

Der mBot soll in diesem Projekt später **Linien erkennen**, **Hindernisse messen** und **automatisch stoppen**.
Damit das klappt, musst du zuerst lernen, wie der mBot **grundsätzlich fährt**.

In diesem Schritt programmierst du den mBot so, dass er **vorwärts** und **rückwärts** fährt.

Video ansehen

Bevor du beginnst, schaue bitte dieses kurze Video an:

👉 Das Video zeigt dir, wie du mBlock benutzt und wie du dein erstes kleines Bewegungs-Programm baust.

1. Programmiere den mBot

Erstelle in **mBlock** folgendes Mini-Programm:

1. **Wenn Start gedrückt**
2. **Fahre vorwärts (2 Sekunden)**
3. **Stoppe**
4. **Fahre rückwärts (2 Sekunden)**
5. **Stoppe**

2. Teste das Programm

Aktion	Erledigt
Vorwärtsfahren	
Rückwärtsfahren	
Stoppen	

LIVEWORKSHEETS