

Was verrät dir der Linienfolgersensor?

Der mBot kann „sehen“, ob der Boden unter ihm hell oder dunkel ist.

Jetzt bist du dran herauszufinden, *welche Zahl* der Sensor in verschiedenen Situationen anzeigt.

1. Programmiere den mBot so, dass er ständig den Wert des Linienfolgersensors (Port 2) anzeigt.
(Wenn du einen Hinweis brauchst, benutze den Tipp-Kasten auf der Rückseite.)
2. Starte das Programm und finde durch eigenes Ausprobieren heraus, welchen Wert der mBot in den folgenden Situationen anzeigt.

Situation	Was passiert? (Vermutung)	Sensorwert (Beobachtung)
Kein Finger auf den Sensoren		
Beide Sensoren abgedeckt		
Nur der linke Sensor abgedeckt		
Nur der rechte Sensor abgedeckt		

Was fällt dir auf?

Wann zeigt der Sensor eine **größere Zahl**, wann eine **kleinere**?

Deine Erklärung:

TIPP:

Du kannst dazu den Block „wiederhole fortlaufend – sage Linienfolgersensor (Port 2)“ verwenden.

