

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.

