

Station 1: Einparken

Hier werdet ihr



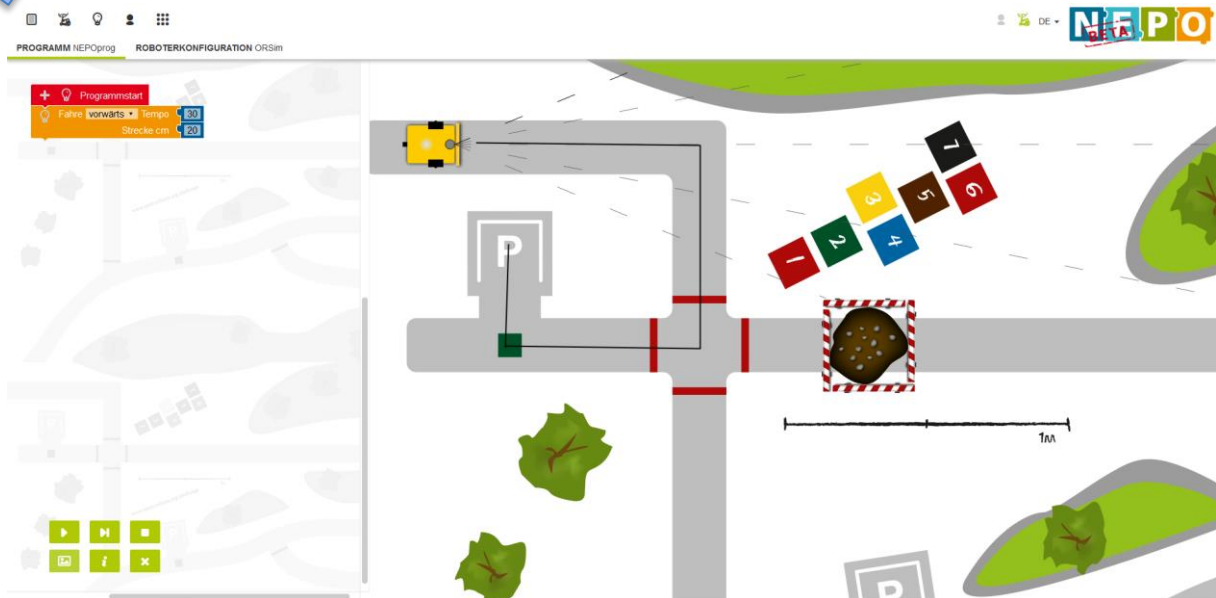
- ✘ Mit Hilfe der Motoren und Sensoren den Roboter in eine Parklücke einparken lassen



Als erstes lasst ihr ein beliebiges Programm starten, um den Bildschirm mit dem Roboter zu sehen.

Klickt dann auf das Symbol mit dem Bilderrahmen, bis ihr den Bildschirm mit der Straße gefunden habt (linkes Bild).

Eure Aufgabe ist, den Roboter so zu programmieren, dass er der Straße folgt, an der Kreuzung rechts abbiegt und anschließend Rückwärts auf den Parkplatz fährt. Der Weg erkennt ihr durch die schwarze Linie auf dem unteren Bild.



Sammelt einmal Ideen, welcher Sensor euch dabei helfen kann, und dann probiert es einmal aus!
Auf der nächsten Seite bekommt ihr einige Tipps, die ihr nutzen könnt, wenn ihr das möchtet.

Station 1: Einparken

Tipp 1:

Der Farbsensor kann auch die Farben grau und weiß erkennen.

Tipp 2:

Wenn euer Roboter auf dieser Straße abbiegen möchte, muss er sich um 90 Grad drehen.

Tipp 3:

Nachdem euer Roboter die rote Linie an der Kreuzung gefunden hat, muss er noch einige cm geradeaus fahren, bevor er sich nach rechts dreht.

Tipp 4:

Auch auf dem grünen Quadrat muss der Roboter noch wenige cm geradeaus fahren, bevor er sich dreht.

Tipp 5:

Frage einen Betreuer.

Station 1: Einparken

(Eine) Lösung:



angefertigt vom InfoSphere-Team

Alle anderen Grafiken sind Screenshots der Seite: <http://lab.open-roberta.org>