



Dein Roboter hat Sensoren

Der Licht-Sensor

Dies ist der **Licht-Sensor** (*Light-Sensor*). Der Roboter kann damit die Helligkeit der Umgebung messen.



Bevor ihr ihn benutzen könnt, solltet ihr den Roboter messen lassen, wie hell oder dunkel die Umgebung ist:

Geht dazu auf dem NXT in **View** → **Reflected light** → **Port 3**.



Der Roboter kann also beispielsweise solange geradeaus fahren, bis er etwas Schwarzes oder etwas Weißes erkennt:

```
SetSensorLight(IN_3);
```

```
OnFwd(OUT_BC,50);
```

```
until(SensorLight(IN_3)<50); [Beispiel für schwarz]
```

Hier teilt ihr dem Roboter mit, wo ihr den Sensor eingesteckt habt.

Probiert doch einmal aus, was ihr verändern müsst, damit der Roboter bei weiß stehen bleibt..

Viel Spaß beim Testen!!!

Quellenverzeichnis:

Glühbirne - Quelle: <http://pixabay.com/de/licht-birne-filament-lampe-orange-311119/>

Licht-Sensor - Quelle: InfoSphere