



## 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