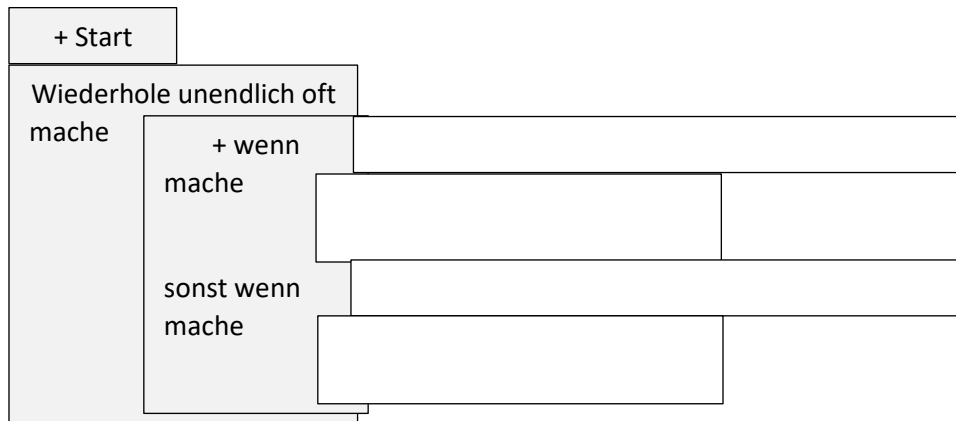


ÜBUNGEN

Aufgabe 5

Calli:bot **weicht Gegenständen aus**, indem er an ihnen vorbei fährt. Ergänze die Programmvorlage mit einer Auswahl aus den vorgegebenen Befehlen. Einige Befehle müssen mehrfach verwendet werden, einige gar nicht.

<i>gib Abstand cm Ultraschallsensor U</i>	< 3	≥ 3	< 5	≥ 5
<i>Motor M1 an Tempo %</i>				
<i>Motor M2 an Tempo %</i>				
<i>Stoppe M1</i>	50	20	50	
<i>Stoppe M2</i>	50	20	20	



Aufgabe 6

Erkennt Calli:Bot ein Hindernis, **dreht** er sich auf der Stelle in eine zufällige Richtung und fährt in diese Richtung weiter.

<i>gib Abstand cm Ultraschallsensor U</i>	< 3	≥ 3	Warte ms 500	≥ 5
<i>Motor M1 an Tempo %</i>				
<i>Motor M2 an Tempo %</i>				
<i>Stoppe M1</i>	50	20	50	- 20
<i>Stoppe M2</i>	50	20	20	20
				< 5

