

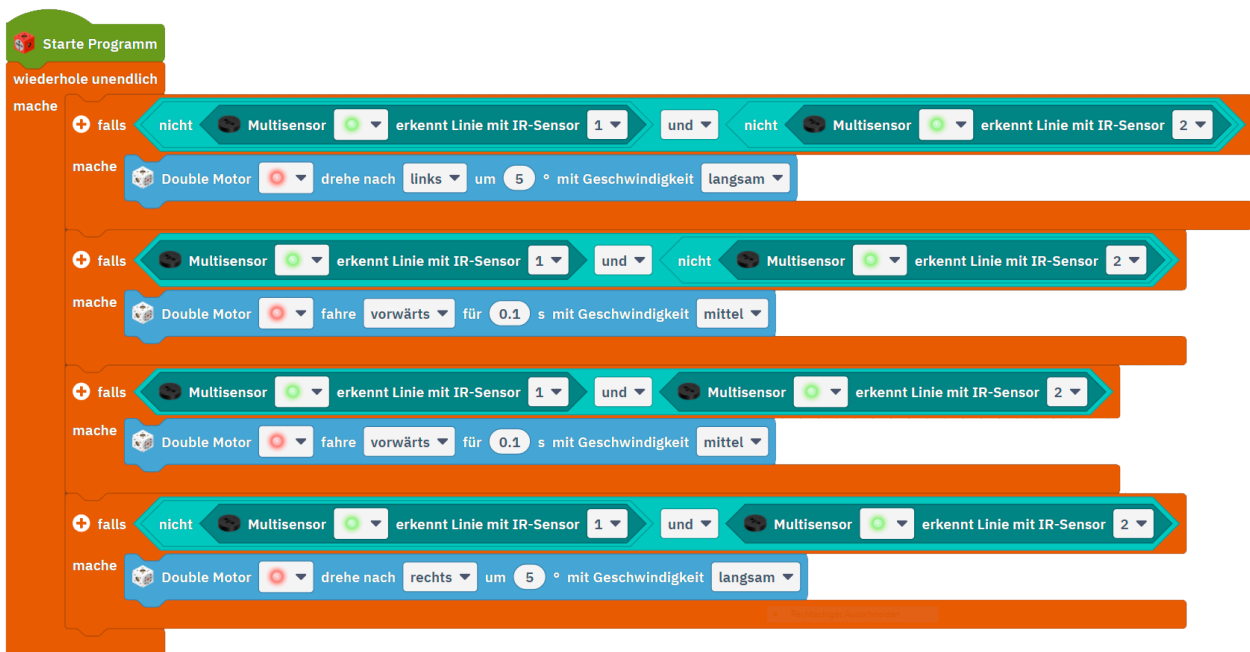
Linienfolger einfach

Diese Lösung entsteht aus der Angabe der Richtungen für die vier verschiedenen Fallunterscheidungen.
F1) links – Keiner der beiden Sensoren erkennt die Linie. Der Roboter muss die Linie suchen, indem er sich gegen den Uhrzeigersinn um sich selbst dreht.

F2) vorwärts – Der linke Sensor erkennt die Linie, der rechte nicht. Der Roboter kann vorwärts an der Linie entlangfahren.

F3) vorwärts – Beide Sensoren erkennen die Linie. Der Roboter kann vorwärts an der Linie entlangfahren.

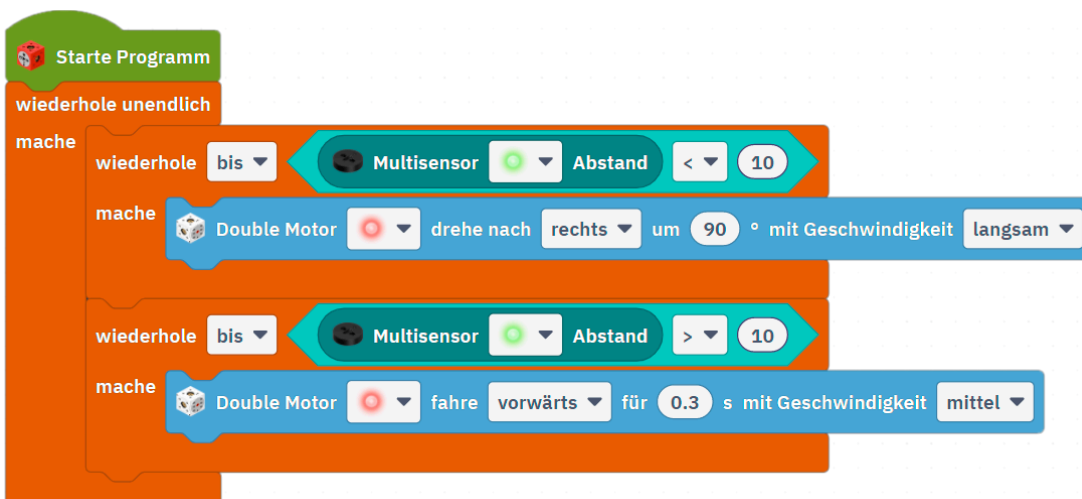
F4) rechts – Nur der rechte Sensor erkennt die Linie. Der Roboter ist zu weit links und muss sich nach rechts drehen.



Haustier einfach

Der Roboter dreht sich auf der Stelle, bis der Benutzer seine Hand über den Multisensor hält. Dann fährt er solange vorwärts, bis die Hand weggenommen wird. Sobald die Hand weggenommen wurde, beginnt das Programm von vorn.

Eine Hand wird erkannt, falls der Multisensor einen Abstand kleiner als 10 misst (nur quantitativ).



Haustier mit links/rechts-Steuerung

Dieses Programm erlaubt die Steuerung des „Haustiers“ nach links und rechts durch Kippen der Hand über dem Multisensor. Das Programm prüft, auf welcher Seite des Sensors der geringere Abstand gemessen wird und reagiert mit einer Drehung in die entsprechende Richtung.

