



1

Dein mBot soll  
50 cm geradeaus fahren!



2

Dein mBot soll  
50 cm geradeaus fahren  
und dann „Hallo“ sagen!



1



wenn Taste A gedrückt

stopp alle / alles

moves forward um U/min für Sekunden



2



wenn Taste A gedrückt

stopp alle / alles

moves forward um U/min für Sekunden

spiele Hi





4

Dein mBot soll  
50 cm geradeaus fahren  
und sich dann um  
90° nach rechts drehen



3

Dein mBot soll  
50 cm geradeaus fahren  
und dann „Hallo“ sagen  
- und alles dreimal wiederholen!



4

wenn Taste **A** gedrückt

stopp alle / alles

moves forward um  U/min für  Sekunden

Nach **rechts** drehen **90** ° bis fertig



3

wenn Taste **A** gedrückt

stopp alle / alles

moves forward um  U/min für  Sekunden

wiederhole

spiele **Hi**



5

Dein mBot soll  
Quadrat nachfahren mit  
selbstgewählter Seitenlänge



6

Schaffst du auch ein Fünfeck,  
Sechseck, Achteck.....?

Dein mBot darf dabei auch Blinken...



5

```
wenn Taste A gedrückt
```

```
moves forward um U/min für Sekunden
```

```
Nach rechts drehen 90 ° bis fertig
```

```
stopp alle / alles
```

```
wiederhole
```



6

```
wenn Taste A gedrückt
```

```
Nach rechts drehen ° bis fertig
```

```
moves forward um U/min für Sekunden
```

```
spiele LED-Animation regenbogen bis fertig
```

```
LED alle zeigt für 1 Sekunden an
```

```
LED ausschalten alle
```

```
wiederhole
```

```
stopp alle / alles
```



7

Lass dich vom Roboter begrüßen.  
In der Mitte des Bildschirms soll  
„Hallo, ....!“  
stehen.



8

Dein Roboter soll den Abstand zu  
einem Hindernis messen.

Schaffst du es auch, dass sich die  
Anzeige immer ändert, wenn du das  
Hindernis bewegst!



7

☐ wenn Taste A gedrückt



stopp alle / alles ▾

☐ zeige Beschriftung 1 an mittig durch mittel pixel



8

☐ wenn Taste A gedrückt

wiederhole bis   
 ↻

☐ Ultraschallsensor 2 1 Abstand zu einem Objekt (cm)

stopp alle / alles ▾

☐ zeige Beschriftung 1 an mittig durch mittel pixel

☐ Taste B gedrückt?





9

Dein Roboter soll gerade ausfahren und dabei immer wieder nachmessen, wie weit er vom nächsten Hindernis entfernt ist.

Wenn die Entfernung kleiner als 10 cm ist – sollen die LEDs rot aufleuchten und der Roboter stoppen.



10

Dein Roboter soll sich durch den Raum bewegen und jedem Hindernis ausweichen.

Hinweis: Wenn der Abstand kleiner als 10 cm ist, soll er sich drehen und weiterfahren





9

```

wenn Taste A gedrückt
  moves forward um 0 U/min für 0 Sekunden
  Ultraschallsensor 2 1 Abstand zu einem Objekt (cm)
  zeige Beschriftung 1 makeblock an mittig durch mittel pixel
  LED alle zeigt für 1 Sekunden an

```

```

wiederhole bis
  stopp alle / alles

```

```
< 50
```



10

```

wenn Taste A gedrückt
  Nach rechts drehen 0 ° bis fertig
  moves forward um 0 U/min für 0 Sekunden
  Ultraschallsensor 2 1 Abstand zu einem Objekt (cm)

```

```

wiederhole bis
  stopp alle / alles

```

```
wenn , dann
```

```
< 50
```





11

## Buchstabensalat!

Such dir einen Buchstaben aus!  
Dein Roboter soll den Buchstaben nachfahren.

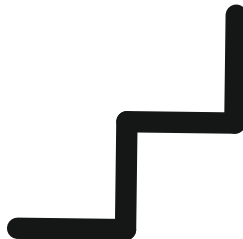
Wenn er fertig ist, sollen die LEDs aufleuchten und  
in der Mitte des Bildschirms der Buchstabe  
angezeigt werden!

Kannst du den Roboter auf dem gleichen Weg rückwärts zum  
Ausgangspunkt fahren lassen?



12

Dein Roboter soll eine „Treppe“  
mit zwei Stufen nachfahren!



Schaffst du auch eine Treppe mit 10 Stufen?



11



## Buchstabensalat!

Such dir einen Buchstaben aus!  
Dein Roboter soll den Buchstaben nachfahren.

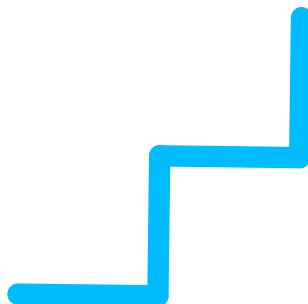
Wenn er fertig ist, sollen die LEDs aufleuchten und  
in der Mitte des Bildschirms der Buchstabe  
angezeigt werden!

Kannst du den Roboter auf dem gleichen Weg rückwärts zum  
Ausgangspunkt fahren lassen?

12



Dein Roboter soll eine „Treppe“  
mit zwei Stufen nachfahren!



Schaffst du auch eine Treppe mit 10 Stufen?