

## AB: Baut euren eigenen Roboter

 **Aufgabe:** Erfindet einen Roboter, der ein bestimmtes Problem lösen soll! Arbeitet in Gruppen und überlegt euch, welche Aufgaben euer Roboter übernehmen kann und welche **Sensoren** er benötigt. Nutzt die Rückseite des Arbeitsblattes für eure Planung.

 **Euer Roboter sollte mindestens folgende Dinge können:**

### 1 Fahren:

-  20 cm vorwärtsfahren
-  25 cm rückwärtsfahren

### 2 Drehen:

-  3 Umdrehungen vorwärtsfahren
-  Anschließend mithilfe eines **Gyrosensors** eine Drehung um 180° machen
-  Danach 3 Umdrehungen rückwärtsfahren

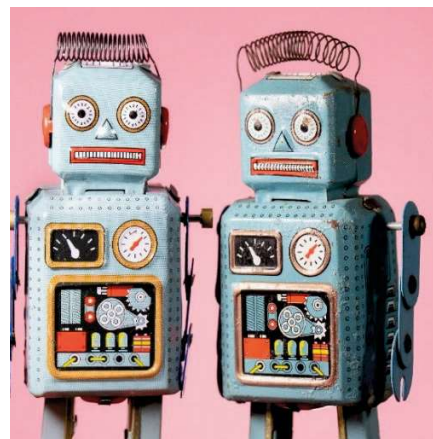
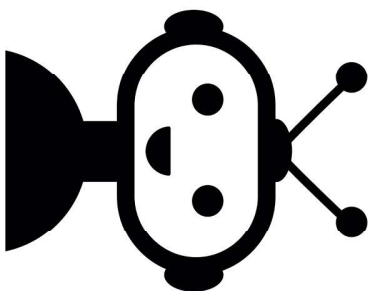
### 3 Hindernis erkennen:

-  Platziert ein beliebiges Objekt auf dem Tisch
-  Fahrt in Richtung des Objekts und **stoppt mithilfe eines Touchsensors**
- 

### Planung eures Roboters:

- Was soll euer Roboter können? \_\_\_\_\_
- Welche Sensoren benötigt ihr? \_\_\_\_\_
- Wie könnte euer Roboter aussehen? Zeichnet eine Skizze auf die Rückseite!

 **Viel Erfolg beim Bau eures Roboters!**



(Bildquelle: freedom\_naruk, puchongart- stock.adobe.om)