

Wiederhole bis ...

1. Wuff

- Baue eine Art Mund und den Farbsensor so an deinen Roboter an, dass der Farbsensor die Farbe dessen, was der Roboter-Hund im Mund hat, messen kann.
- Programmiere den Hund so, dass er Bellgeräusche macht, bis er „rotes Futter“ bekommt.
Tipp: Dafür eignet sich die Wiederhole-bis-Schleife aus den Steuerungsblöcken.

- Erweitere dein Programm so, dass der Hund sich zusätzlich zum Bellen für eine zufällige Zeit (bzw. zwischen 0 und 30 Grad Radumdrehung) ständig nach rechts oder links dreht.



→ Lösungsidee zur gesamten Aufgabe im [Video 5.1](#)

2. Entfernungen anzeigen

- Schließe einen Ultraschallsensor an den Roboter an und programmiere ihn so, dass auf dem Display immer die aktuell gemessene Entfernung angezeigt wird. Verwende dafür eine Endlosschleife.

Tipp: Die abgerundeten türkisfarbenen Sensor-Blöcke kann man direkt in einen Licht-Block einfügen.



- Teste, was die kleinste Geschwindigkeitsangabe ist, bei der der Roboter noch einigermaßen flüssig fährt. Lasse den Roboter mit diesem langsamen Tempo auf eine Wand zufahren und 6cm vor der Wand stehenbleiben. Während der Fahrt soll die aktuelle Entfernung zur Wand auf dem Display angezeigt werden.



→ Lösung im [Video 5.2](#)