

## Arbeitsblatt: Lego WeDo Fahrroboter

# Lego Wedo Fahrroboter

Peter Bartholot

Ein Fahrroboter soll auf Tastendruck vor- und rückwärtsfahren. Kommt ein Hindernis, so soll er stoppen und ein Warngeräusch erklingen lassen. Ein Notstopp soll einsatzbereit sein.

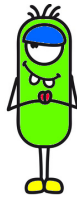
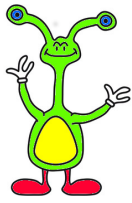
### Beschreibung

Das Lego WeDo System ist ein einfaches Robotersystem das einen Motor und einen Sensor über die USB- Schnittstelle mit einem Computer verbindet. Eine graphische Programmiersprache erlaubt es, der Kreativität freien Lauf zu lassen und seine Ideen umzusetzen. Es sind Reifen notwendig, die nicht im Startset so enthalten sind.

Der Fahrroboter ist motorisiert und erhält mit dem Distanzsensor eine Automatisierung

### Das Programm



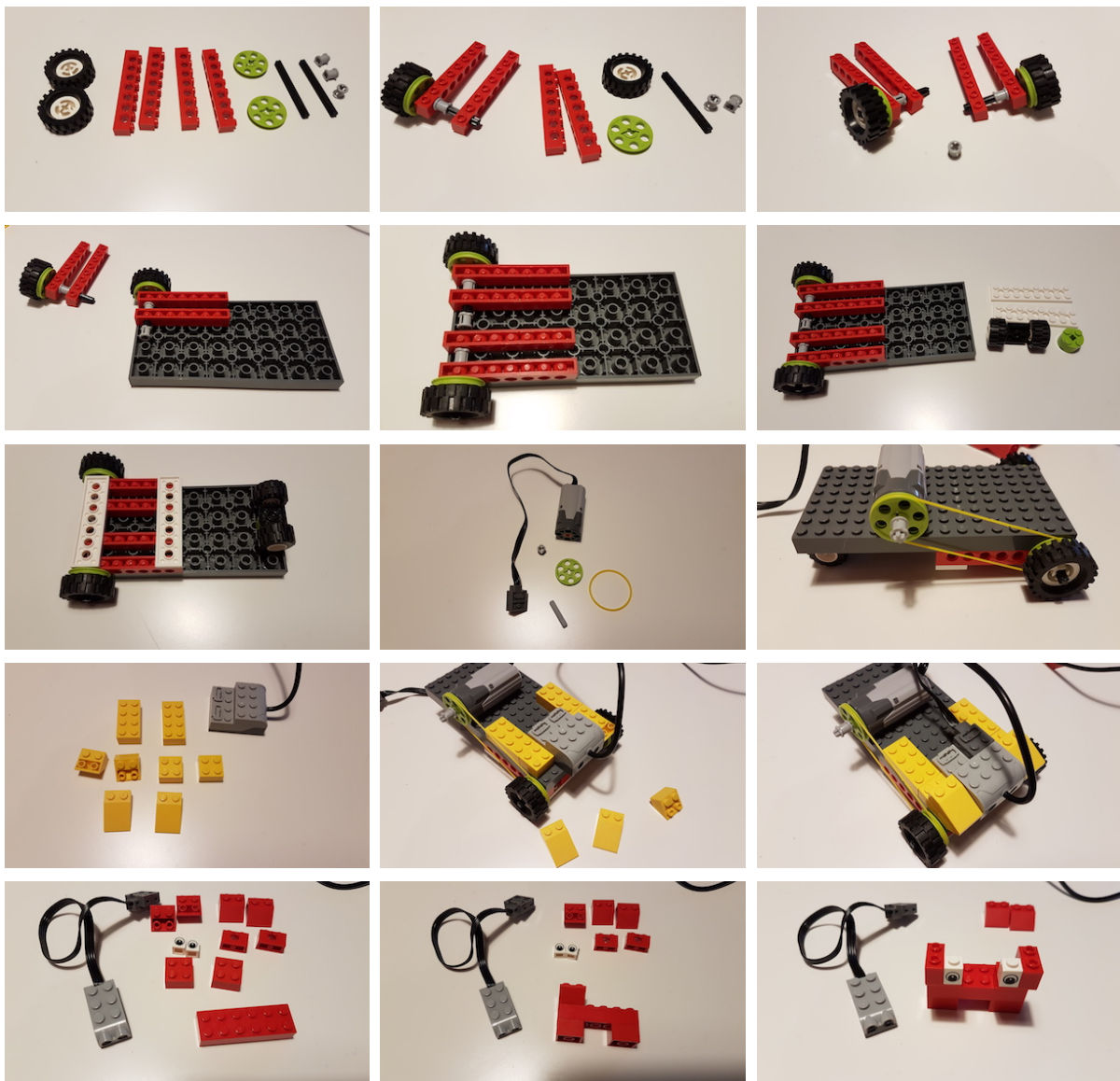


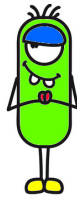
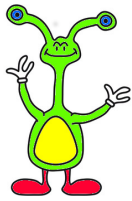
## Arbeitsblatt: Lego WeDo Fahrroboter

Das Programm wird über die Tasten des Computers gesteuert. Die folgenden Befehle sind vorgesehen:

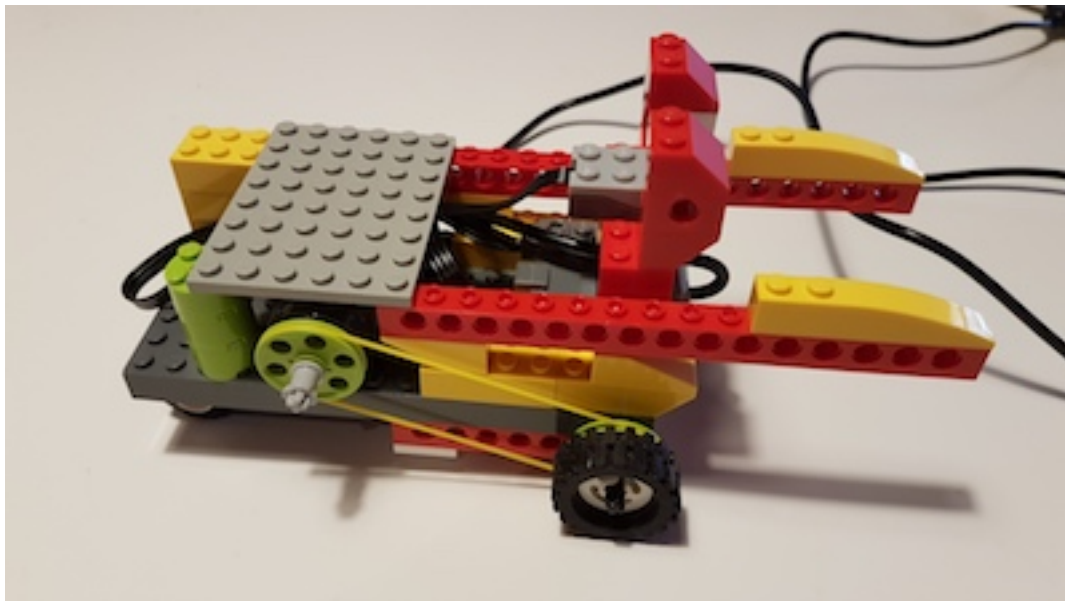
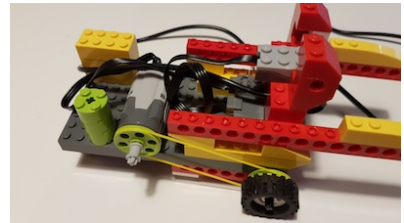
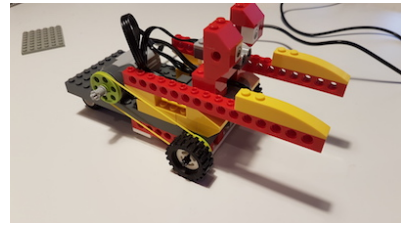
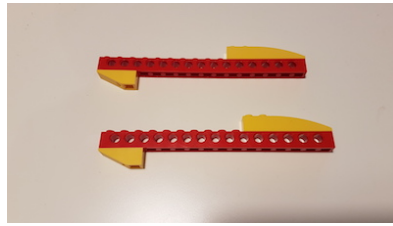
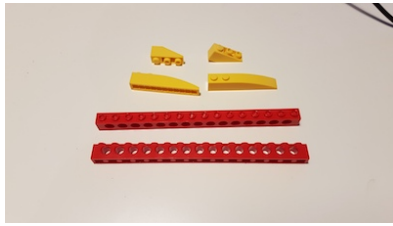
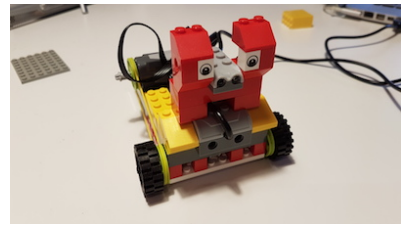
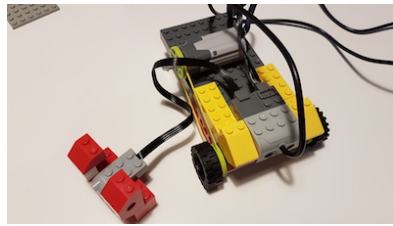
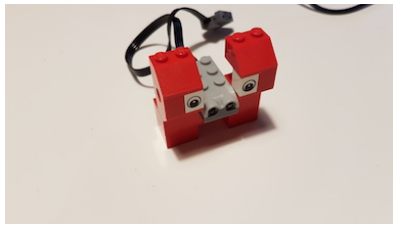
- W: Vorwärtsfahren
- S: Rückwärtsfahren
- D: Motor aus
- ESC: Abbruch aller Programme

### Bauanleitung





## Arbeitsblatt: Lego WeDo Fahrroboter



### Weitere Aufgabenstellungen

- Wie könnte eine Lenkung funktionieren?
- Kann man auch hinten einen Distanzmesser anbringen? Und wie?
- Lass den Roboter bei Hindernissen „Hallo“ sagen.