

Plan für das Schuljahr 2017/18

1. Vorstellung der Lego-Technik EV3

2. Fahrgestell bauen

Mit Hilfe einer Bauanleitung wird der erste fahrtüchtige Roboter gebaut

3. Testen des Fahrgeräts

Das erste "Programm" wird entworfen.
Z.B. Der Roboter fährt genau 10cm

4. Einbau und Test des Berührungssensors

Der Roboter berührt eine Wand und fährt dann zurück.

5. Einbau und Test des Ultraschallsensors

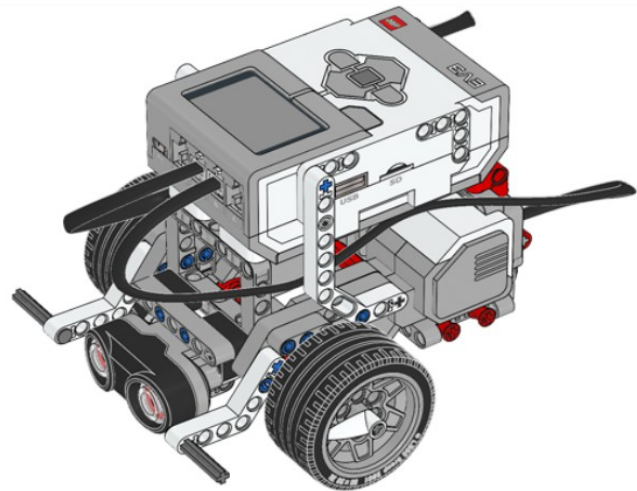
Der Roboter erkennt ein Hindernis aus einer Entfernung und reagiert darauf, indem er dieses umfährt.

6. Einbau und Test des Farbsensors

Der Roboter lernt Farben zu unterscheiden und entsprechend zu reagieren. Er misst Grauwerte und kann so einer Linie folgen

7. Komplexe Programme

Z. B. die Entwicklung eines "line-follower".



Ziel: Teilnahme an Roboterwettbewerben

Graphische Oberfläche zur Roboterprogrammierung:

