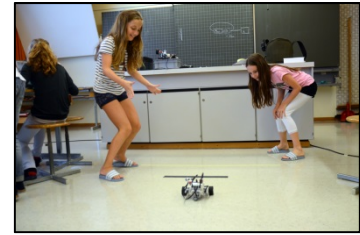






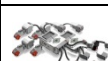


# Aufgaben mit dem EV3

## Level 1 / Level 2



Team: \_\_\_\_\_

Ziel	Level	Vorgeführt	Infos / Bemerkungen
Dein Roboter fährt genau ein Meter vorwärts.			
Dein Roboter dreht sich einmal im Kreis im Uhrzeigersinn herum.			
Dein Roboter fährt 2 Sekunden vorwärts und sagt dann „good bye“.			
Wenn geklatscht wird, fährt dein Roboter bis zur schwarzen Linie. Dort hält er an und schliesst die Augen.			
Wenn du den Drucksensor betätigst, fährt der Roboter und hält 20 cm vor der Wand an.			
Wenn du den Drucksensor betätigst, fährt dein Roboter 10 cm und dreht dann zufällig in eine Richtung. Dies macht er drei Mal.			
Du programmierst einen Staubsaugerroboter (vor der Wand anhalten, zurückfahren, drehen, weiterfahren).			

Ein einfaches Beispiel zum selber zusammenbauen:








- <http://www.legoengineering.com/the-harvester-a-quick-ev3-robot-build/> (für die Level 1 und 2 geeignet)
- <http://webspaces.phbern.ch/ivp/campus/informatik/PSobotic/PC> (für die Level 1 – 3 geeignet)

# Aufgaben mit dem EV3

## Level 3



Team: \_\_\_\_\_

Ziel	Level	Vorgeführt	Infos / Bemerkungen
Dein Roboter erkennt verschiedene Papierfarben und kann beim roten anhalten.			
Dein Roboter kann einer schwarzen Linie folgen.			
Dein Roboter kann einen Tanz auf-führen.			
Baue deinen Roboter um und sag ihm, was er machen soll!			
			
			
			

Ein einfaches Beispiel zum selber zusammenbauen:

- <http://www.legoengineering.com/the-harvester-a-quick-ev3-robot-build/> (für die Level 1 und 2 geeignet)
- <http://webspaces.phbern.ch/ivp/campus/informatik/PSobotic/PC> (für die Level 1 – 3 geeignet)