

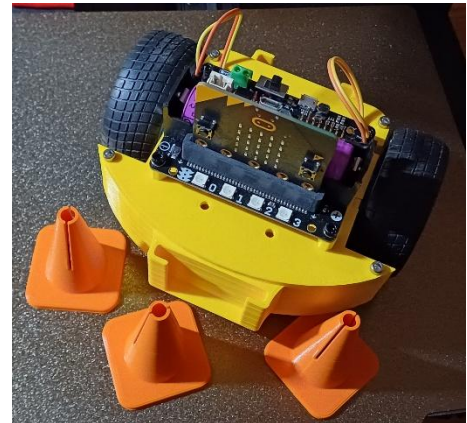
UrsBot Fahrübungen 01

Material: USBOT, 1 Micro:Bit, Usb-Kabel, 1 Batteriebox, Kegel

Kennenlernen des Robocars

Damit sich Robocars bewegen können, musst du ihnen sagen, was sie tun sollen.

- Kopiere den Link und füge ihn in Google Chrome ein.
Link: <https://makecode.microbit.org/S69725-47369-94401-61656>



- Klicke auf Anmelden → Continue with Microsoft → Melde dich mit deinem Schulmailkonto an
- Verwende den Browser Google Chrome (wichtig für die Verbindung zum Micro:Bit)
- Wir lernen gemeinsam die grundlegenden Befehle für deinen Roboter kennen.

Übung 1: Vorwärts – rückwärts – links drehen – rechts drehen

Programmiere deinen Roboter so, dass er zuerst für zwei Sekunden vorwärts und anschließend wieder zurückfährt.

Übung 2: Drehübungen

Versuche verschieden lange Sekunden für die Drehung.
Wann macht der Roboter eine ganze Drehung?

Übung 3: Kombiniere alle Fahrbewegungen

Kombiniere alle Fahrbewegungen und teste sie.

Übung 4: Fahre um den Kegel herum

Nimm dir einen Kegel und programmiere den Roboter so, dass er um den Kegel herumfährt.

Übung 5: Slalom fahren

Nimm dir mehrere Kegel und baue eine Slalomstrecke auf. Programmiere den Roboter so, dass er den Slalom bewältigen kann.

Slalom-Challenge:

Die Übung kannst du auch gemeinsam mit anderen Teams machen.

Gutes Gelingen beim Programmieren!