

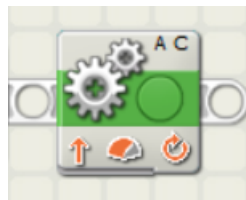
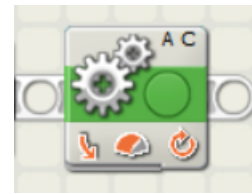


# Programmier- Puzzle

Schneide die einzelnen Puzzleteile aus und lege Sie zu einer sinnvollen Reihenfolge zusammen. Die richtige Reihenfolge ergibt eine Programmiervorlage, nach welcher unser Legoroboter arbeitet. Die „Erklärungspuzzleteile“ erläutern einen „Baustein“ genauer. Pass auf! Es haben sich auch einige falsche Bausteine und Erklärungspuzzleteile versteckt.

Eine Lösung wird dir im Anschluss in einem Video gezeigt.

## Bausteine



## Erklärungspuzzleteile





**Warten**

Steuerung:  Port:  1  2  3  4

Sensor: Farbsensor Aktion:

Bis: Innerer Bereich

**Bewegung**

Port:  A  B  C Leistung: 75

Richtung:  ↑  ↓  ← Dauer:  Sekunden

Lenkung:  ↑  ↓

Nächste Aktion:  Bremsen  Auslaufen

**Bewegung**

Port:  A  B  C Leistung: 75

Richtung:  ↑  ↓  ← Dauer:  Unbegrenzt

Lenkung:  ↑  ↓

Nächste Aktion:  Bremsen  Auslaufen

**Bewegung**

Port:  A  B  C Leistung: 75

Richtung:  ↑  ↓  ← Dauer:  Umdrehungen

Lenkung:  ↓  ↓

Nächste Aktion:  Bremsen  Auslaufen

**Bewegung**

Port:  A  B  C Leistung: 75

Richtung:  ↑  ↓  ← Dauer:  Umdrehungen

Lenkung:  ↓  ↓

Nächste Aktion:  Bremsen  Auslaufen