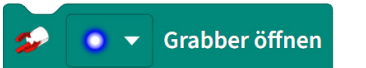

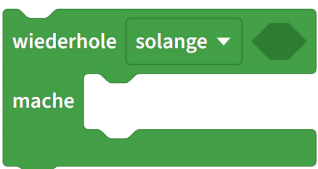

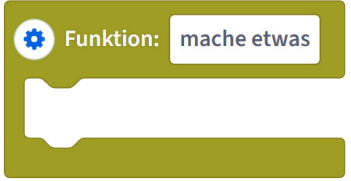
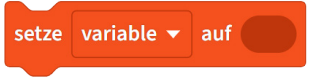
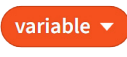


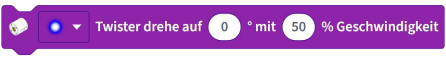

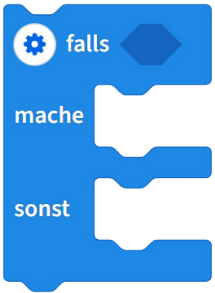


5 Hilfekarten

(Kopiervorlage Vorderseiten)

Sie können die beiden Seiten auf ein Blatt vorder- und rückseitig kopieren und ausschneiden.
 Die Karten als pdf zum Ausdrucken finden Sie hier: cornelsen-experimenta.de/experibot.

5 Hilfekarten

(Kopiervorlage Rückseiten)

<p>Funktions-Block</p> <p>Fasst häufig benötigte Befehlsblöcke zu einem „neuen“ einzelnen Block (Unterprogramm) zusammen.</p>	<p>Vorprüfende Schleife</p> <p>Die Schleife läuft, solange die Bedingung erfüllt ist oder bis die Bedingung erfüllt ist.</p>	<p>Bewegungs-Block</p> <p>Öffnet oder schließt die Arme eines Grabber-Moduls.</p>
<p>Bewegungs-Block</p> <p>Lässt das Pivot-Modul zu einem bestimmten Winkel (-90° bis 90°) drehen. Dein Programm wird erst weiter ausgeführt, wenn der angegebene Winkel erreicht ist.</p>	<p>Kontroll-Block</p> <p>Lässt dein Programm für die eingegebene Zeit pausieren.</p>	<p>Variable</p> <p>Variablen sind veränderliche Werte, die im laufenden Programm angepasst werden. Sie können mit beliebigen Namen angelegt werden.</p>
<p>Verzweigung</p> <p>Entscheidet je nach Wert der Bedingung, ob die Befehle in der Klammer „dann“ oder in der Klammer „sonst“ ausgeführt werden.</p>	<p>Sensor-Block</p> <p>Gibt „wahr“ zurück, wenn im Sichtfeld des Farbsensors die angegebene Farbe erkannt wurde.</p>	<p>Bewegungs-Block</p> <p>Lässt das Twister-Modul zu einem bestimmten Winkel (-90° bis 90°) drehen. Dein Programm wird erst weiter ausgeführt, wenn der angegebene Winkel erreicht ist.</p>