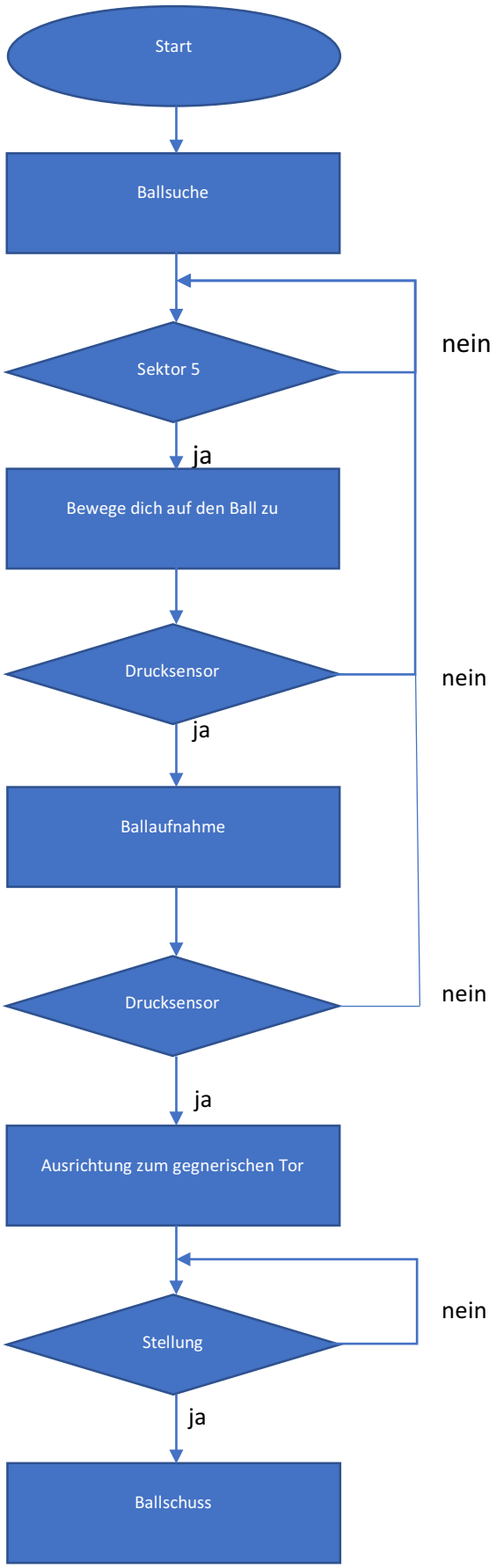
Informatikpraktikum Termin 5



Drehung in die Richtung, aus der das Infrarotsignal kommt

Fahre geradeaus auf den Ball zu

Motor 3 dreht vorwärts, sodass der Ball eingeklemmt wird

Mithilfe des Kompasssensors dreht sich der Roboter nach Osten oder Westen

Motor 3 dreh rückwärts, sodass der Ball weggeschossen wird