



Lektion 2

Hilfestellung

Ob Ozobots, LEGO Boost, Dash & Dot – all diese Roboter nutzen eine intuitive Blockprogrammierung, die mindestens folgende Pseudo-Befehle umfasst:

```

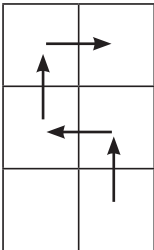
vorwaertsFahren(t) // fahre geradeaus für Zeit t
nachLinksWenden() // wende 90° nach links
nachRechtsWenden() // wende 90° nach rechts
    
```

Linker Pfad kann durch folgende Pseudo-Befehle abgefahren werden:

```

vorwaertsFahren(5s)
nachLinksWenden()
vorwaertsFahren(5s)
nachRechtsWenden()
vorwaertsFahren(5s)
nachRechtsWenden()
vorwaertsFahren(5s)
    
```

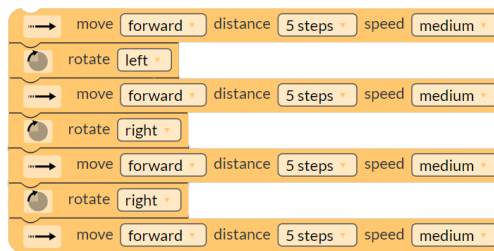
Zu beachten: Für eine Wegstrecke (Pfeillänge) sind hier 5 Sekunden Fahrzeit angenommen. Den genauen Wert ermitteln Lehrperson und Kinder anhand der Grösse des Rasters und der Geschwindigkeit des Roboters.



Ozobots



Die Blockprogrammierung der Ozobots (Blockly) sieht für den oben dargestellten Pfad wie folgt aus, wobei die Distanz von „5 steps“ an die Testumgebung anzupassen ist:



LEGO Boost



Die Blockprogrammierung von LEGO Boost sieht folgendermassen aus, wobei die Zahlangabe von 5 an die Testumgebung anzupassen ist:



PrimaLogo



Wer keinen Roboter zur Hand hat, kann die Pfade auch auf dem Bildschirm zeichnen. In PrimaLogo sähe das etwa so aus:

```

fd 100 // forward für 100 Pixel
lt 90 // turnLeft für 90°
fd 100 // forward für 100 Pixel
rt 90 // forward für 100 Pixel
...
    
```