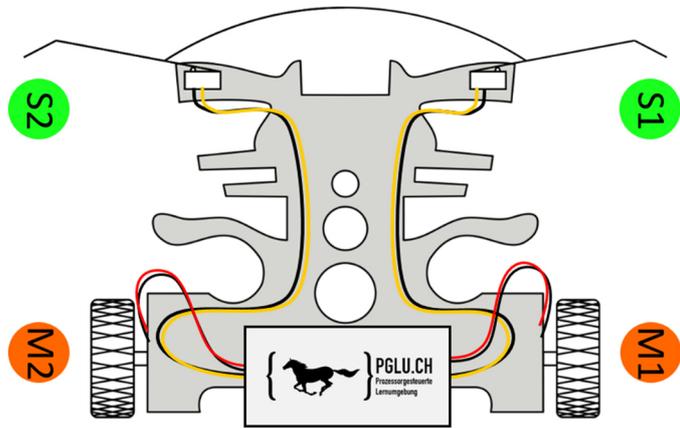


3



Aufgabe Ein einzelner Motor vorwärts und bei Sensorberührung eine halbe Sekunde rückwärts

- Wenn Sensor 2 ein Hindernis berührt (S2=Ein), dann lasse Motor 1 rückwärts drehen (M1=-100%). Tue dies während einer halben Sekunde, auch wenn die Berührung nur sehr kurz war!
- Wenn Sensor 2 nichts berührt (S2=Aus), dann lasse Motor 1 vorwärts laufen (M1=100%)

The screenshot shows a block-based programming environment. The top navigation bar includes 'Programmieren', 'Testen', 'Organisieren', and 'Hilfe'. The main workspace contains a 'Hauptloop' block with a frequency of '100'000 mal pro Sekunde' and a 'Blinkcode' block with 'kurz 1' and 'lang 1'. The left sidebar lists various categories: 'Agieren', 'Sensor', 'Motor', 'LED', 'Steuern', 'Frage', 'Ablauf', 'Dimensionieren', 'Variable', 'Mathe', 'Vereinfachen', 'Funktion', 'Erweitern', and 'Ablauf II'. The main workspace contains several blocks: a 'Sensor 2' block set to 'EIN' and 'prüfe standard', two 'setze Motor 1 auf' blocks (one set to '-100%' and one to '100%'), a 'wenn/sonst' conditional block, and a 'pausiere' block set to '500 ms'. Yellow lines connect the 'Sensor 2' block to the 'setze Motor 1 auf -100%' block, and the 'wenn/sonst' block to the 'pausiere 500 ms' block.