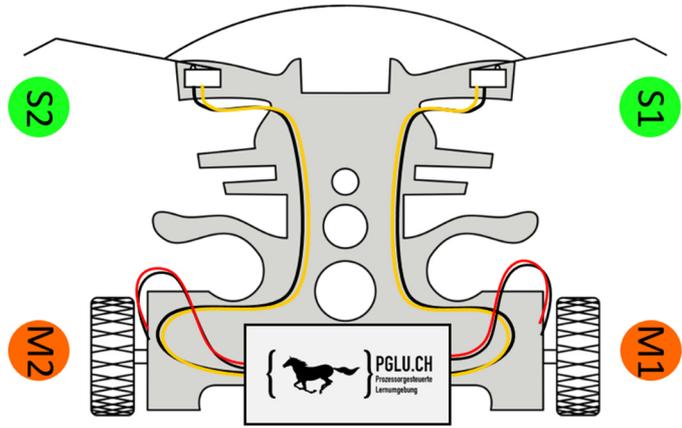


2



Aufgabe Ein einzelner Motor vorwärts und bei Sensorberührung rückwärts. Beachte: der andere Motor läuft standardmässig rückwärts.

Setze diese Blöcke richtig in den Hauptloop ein!

- Wenn Sensor 2 ein Hindernis berührt (S2=Ein), dann lasse Motor 1 Rückwärts laufen (M1=-100%)
- Sonst (wenn Sensor 2 nichts berührt und S2=Aus), 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: 100'000 mal pro Sekunde' block. Inside the loop, there is a 'Sensor 2' block set to 'EIN' and 'prüfe standard'. This is followed by a 'wenn' block with two branches: 'Motor 1' set to 'auf -100 %' and 'Motor 1' set to 'auf 100 %'. A 'sonst' block is also visible at the bottom.