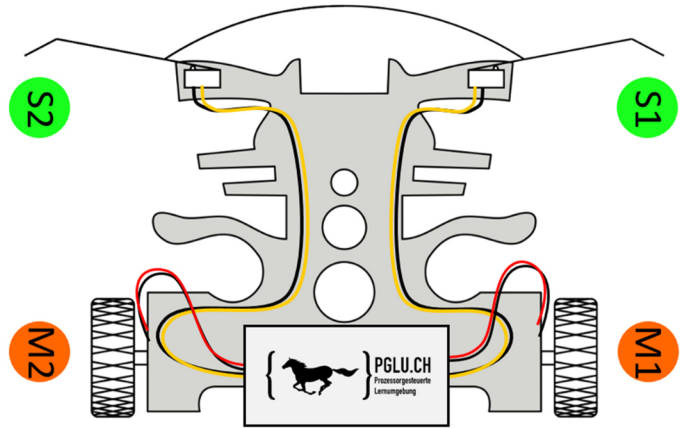


3



**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: 100'000 mal pro Sekunde' block with a 'Blinkcode: kurz 1 lang 1' dropdown. Below it is a 'Sensor 2 = EIN prüfe standard' block. This is followed by a 'wenn/sonst' conditional block. The 'wenn' branch contains a 'setze Motor 1 auf -100 %' block, and the 'sonst' branch contains a 'setze Motor 1 auf 100 %' block. At the end of the loop is a 'pausiere 500 ms' block. A sidebar on the left lists various categories: Agieren, Sensor, Motor, LED, Steuern, Frage, Ablauf, Dimensionieren, Variable, Mathe, Vereinfachen, Funktion, Erweitern, and Ablauf II. Yellow lines connect the 'Sensor 2' block to the 'wenn' block, and the 'pausiere' block to the 'Ablauf II' category in the sidebar.