

# Hilfen, Tipps, FAQs

Problem	Mögliche Ursachen	Lösungsstrategien
Der Roboter fährt nicht so wie ich will	Parameter im Motorblock müssen anders eingestellt werden	<ul style="list-style-type: none"><li>• Klärt, wie genau der Roboter überhaupt fahren soll<ul style="list-style-type: none"><li>◦ Vorwärts oder rückwärts?</li><li>◦ Wie stark nach links oder rechts?</li><li>◦ Wie lange bzw. bis wann?</li></ul></li><li>• Probiert in einzelnen Parametern (die drei Zahlen unten im Motorblock) verschiedene Werte aus und erklärt euch gegenseitig, was diese bewirken<ul style="list-style-type: none"><li>◦ Ändert immer nur einen Wert zur Zeit, damit ihr nachvollziehen könnt, dass verändertes Roboterverhalten von genau dieser Codeänderung ausgelöst wurde</li></ul></li></ul>
Der Roboter fährt weiter, obwohl er wegen Sensoreingaben schon abbrechen sollte	Der Motorblock läuft für x Umdrehungen oder Sekunden und erst danach verarbeitet der Roboter Sensoreingaben	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Stellt den Modus unten links im Motorblock auf "An", dann geht der Roboter sofort zum nachfolgenden Block über.</li></ol>

<p>Der Sensor reagiert nicht</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Der Schwellwert (die zweite Zahl im Warteblock) ist zu hoch oder zu niedrig</li> <li>2. Im Warteblock ist der falsche Port eingestellt. Der Sensor steckt in einem anderen Port</li> <li>3. Im Warteblock ist der falsche Sensor ausgewählt</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Erzeugt unterschiedliche Sensoreingaben indem ihr z.B. vor dem Ultraschallsensor eure Hand hin- und her bewegt und beobachtet in dem Sensorübersichtsfeld unten rechts, welche Werte der Sensor misst. <ul style="list-style-type: none"> <li>• Dadurch solltet ihr eine Vorstellung davon erhalten, welche Werte der Sensor normalerweise annimmt. Überlegt euch nun, welcher Wert mitten in diesem Wertebereich liegt und daher als Grenze zwischen hohen und niedrigen Werten geeignet ist.</li> </ul> </li> <li>2. Schaut in dem Sensorübersichtsfeld unten rechts nach, an welchem Port der Sensor angeschlossen ist. Stellt diesen Port dann im Warteblock ein.</li> <li>3. Wählt im Warteblock unten links den richtigen Sensor aus. Lest euch die Sensornamen durch, die Symbole sind teilweise irreführend.</li> </ol>
<p>Die LED leuchtet nicht</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Nach dem Anschalten der LED wird sofort das Programm beendet und die LED geht wieder aus.</li> <li>2. Der Warteblock nach dem Einschalten hat die gleiche Bedingung wie der davor.</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Nach dem LED-Block noch einen Warteblock einfügen</li> <li>2. Vergleichsoperator in einem der beiden Warteblocke ändern</li> </ol>
<p>Die LED geht nicht wieder aus</p>	<p>In der Schleife gibt es keinen Block, der die LED ausschaltet</p>	<p>In der Schleife am Ende einen Block einfügen, der die LED ausschaltet</p>

---

Revision #2

Created 10 June 2025 14:08:53 by Kuchenmampfer

Updated 10 June 2025 15:47:30 by Kuchenmampfer