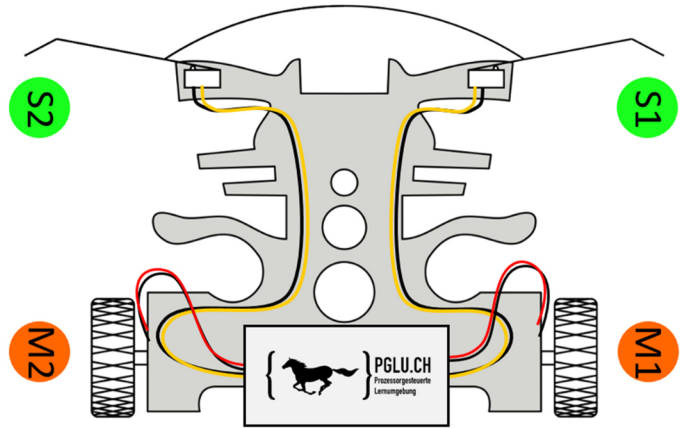


5



Erweiterungsaufgabe Ein einzelner Motor vorwärts und bei Sensorberührung eine halbe Sekunde rückwärts - ohne Programmpause

Programmiere den Motor gleich wie in Aufgabe 3. vermeide aber den Block «pausiere 500ms». Dieser führt dazu, dass das Programm pausiert und in dieser Zeit keine Sensorberührungen registriert werden können!

Tipp: Benenne eine Variable mit «Timer». Sie soll im Millisekundentakt von 0 bis unendlich hochzählen. Setze «Timer» durch jede Sensorberührung wieder auf 0! Lasse M1 rückwärts laufen, solange «Timer» kleiner als 500 ist.

The screenshot shows a programming environment with a dark background and a sidebar on the left. The sidebar has categories: Agieren, Sensor, Motor, LED, Steuern, Frage, Ablauf, Dimensionieren, Variable, Mathe, Vereinfachen, Funktion, Erweitern, and Ablauf II. The main workspace contains the following code blocks:

- Vor Hauptloop: 1x** (red box): `schreibe Timer = 500`
- Parallel zu Hauptloop: alle 1ms** (red box): `schreibe Timer = Timer + 1`
- Hauptloop: 100'000 mal pro Sekunde** (blue box): `Blinkcode: kurz 1 lang 1`
- Timer < 500** (blue box): `Timer < 500`
- wenn** (blue box): `wenn`
- sonst** (blue box): `sonst`
- setze Motor 1 auf -100 %** (orange box): `setze Motor 1 auf -100 %`
- setze Motor 1 auf 100 %** (orange box): `setze Motor 1 auf 100 %`
- Sensor 2 = EIN prüfe standard** (green box): `Sensor 2 = EIN prüfe standard`
- schreibe Timer = 0** (grey box): `schreibe Timer = 0`

Yellow lines connect the 'wenn' and 'sonst' blocks to the 'Sensor 2 = EIN prüfe standard' block. The 'Timer < 500' block is connected to the 'setze Motor 1 auf -100 %' block. The 'schreibe Timer = 0' block is connected to the 'Sensor 2 = EIN prüfe standard' block.