

Produkte

Produkte liegen in digitaler Form vor. Sie setzen sich aus den Lösungen der Aufgaben innerhalb der Selbstlernanleitung und weiteren Dateien zusammen. Die enthaltene Datei

„Selbstlernanleitung.pdf - Simulation eines Lego Mindstorms EV3-Roboters unter Nutzung des Open Roberta Lab“ liegt vollständigshalber als OER bei und darf im Kontext der niveaubestimmenden Aufgabe unter Beachtung der Lizenz genutzt werden.

Lösung druckbar	Lösung als Import für das Open Roberta Lab	Bemerkungen
3_Sequenz.jpg	3_Sequenz.xml	Lösung Aufgabe 3 der Selbstlernanleitung
4_Farbsensor_Reflexion.odt 4_Farbsensor_Reflexion.docx		Lösung Aufgabe 4 der Selbstlernanleitung
5-7_Sequenz_Reflexion.odt 5-7_Sequenz_Reflexion.docx		Lösung Aufgaben 5-7 der Selbstlernanleitung
11_Farbsensor.jpg	11_Farbsensor.xml	Lösung Aufgabe 11 der Selbstlernanleitung
18_Operatoren.jpg	18_Operatoren.xml	Lösung Aufgabe 18 der Selbstlernanleitung
24_Linienfolger_kurz.jpg	24_Linienfolger_kurz.xml	Lösung Aufgabe 24 der Selbstlernanleitung, Variante 1
24_Linienfolger_lang.jpg	24_Linienfolger_lang.xml	Lösung Aufgabe 24 der Selbstlernanleitung Variante 2
26_Linienfolger_Grau.odt 26_Linienfolger_Grau.docx		Lösung Aufgabe 26 der Selbstlernanleitung
30_Linienfolger_Licht.jpg	30_Linienfolger_Licht.xml	Lösung Aufgabe 30 der Selbstlernanleitung
Loesung_nbA.jpg	Loesung_nbA.xml	Lösung der niveaubestimmenden Aufgabe: Simulation eines Roboters

Weitere Dateien	Bemerkungen
Selbstlernanleitung.pdf	Simulation eines Lego Mindstorms EV3-Roboters unter Nutzung des Open Roberta Lab – Autor: Karsten Krüger (2020-03-22), Lizenz: Creative Commons (CC BY-SA 4.0)

Krankenstation.odg	Hintergrundbild für die Simulation im Open Roberta Lab, editierbar
Krankenstation.png	Hintergrundbild für die Simulation im Open Roberta Lab
Roboter im Einsatz.jpg	Foto
PAP_Symbole.jpg	Differenzierung mittels zusätzlicher Aufgabe: Symbole in Programmablaufplänen
PAP_Linie_mit_Hindernis.jpg	Lösung der Differenzierung mittels zusätzlicher Aufgabe: Programmablaufplan für die Linienverfolgung (1 Farbsensor) mit Hindernisumfahrung rechts