

## 1 NXC-Programm vervollständigen

Du hast einen Roboter gebaut, der geradeaus nach vorne fährt, bis er mit dem angebrachten Berührungssensor ein Hindernis berührt.

Leider ist das Programm nicht mehr vollständig.

```
task _____ () {
  SetSensor_____ (_____ 1);
  OnFwd(_____AB, 75);
  while (_____ (IN_1) == 0) {}
  Off(OUT_AB);
}
```

**Aufgabe:** Setze die richtigen Teile der Befehle in die Lücken ein!

## 2 Finde die Fehler

Du hast versucht, deinen Roboter mit einem NXC-Programm zu programmieren. Leider hat der Computer beim Übersetzen deines Programms einige Fehler gefunden.

```
task () {
  SetSensorLight(IN_1)
  OnRev(IN_AB, 75);
  Wait 10000;
  Off(OUT_1);
}
```

**Aufgabe:** Markiere die Stellen, die Fehler verursacht haben!

**Zusatzaufgabe (für Experten):** Erkläre die gefundenen Fehler auf der Rückseite!