

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!