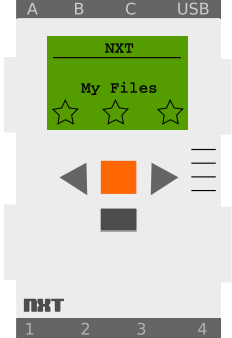
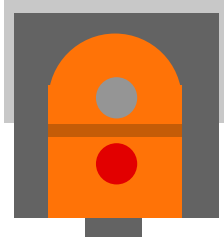
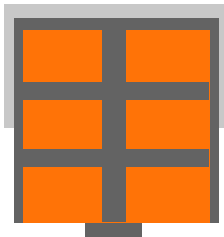
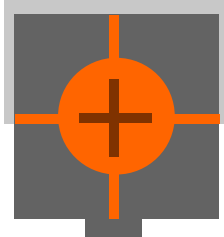
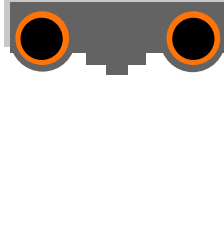



## Bauteile

Bauteil	Abbildung	Beschreibung
Brick		An den Brick werden alle anderen Bauteile angeschlossen; außerdem führt er unsere Programme aus, in denen man die Bauteile dann benutzen kann
Lichtsensoren		Misst die Helligkeit des Lichts in der Umgebung oder der Unterlage  <b>Zahlenwerte:</b> 0 bis 100 <b>Sensortyp setzen:</b> SetSensorLight(IN_*) <b>Sensor auslesen:</b> Sensor(IN_*) <b>Wichtige Werte:</b> <30: schwarz, >60: weiß
Schallsensoren		Misst die Lautstärke in der Umgebung  <b>Zahlenwerte:</b> 0 bis 100 <b>Sensortyp setzen:</b> SetSensorSound(IN_*) <b>Sensor auslesen:</b> Sensor(IN_*) <b>Wichtige Werte:</b> 20: Sprechen, 25: Schnipsen
Berührungssensoren		Misst Berührungen wenn er gedrückt wurde  <b>Zahlenwerte:</b> 0 oder 1 <b>Sensortyp setzen:</b> SetSensorTouch(IN_*) <b>Sensor auslesen:</b> Sensor(IN_*) <b>Wichtige Werte:</b> 0: nicht gedrückt, 1: gedrückt
Ultraschallsensoren		Nimmt Gegenstände in wenigen (<50) cm vor dem Sensor wahr  <b>Zahlenwerte:</b> 0 bis 255 <b>Sensortyp setzen:</b> SetSensorUltrasonic(IN_*) <b>Sensor auslesen:</b> SensorUS(IN_*) <b>Wichtige Werte:</b> Entfernung in cm (ca. 6–35), 255: Fehler
Motor		kann vorwärts fahren, rückwärts fahren, und er kann sich drehen mit einer bestimmten Geschwindigkeit oder um einen bestimmten Winkel
Kabel		Verbindet den Sensor oder den Motor mit dem Brick