

Einführung

Der NXT-Brick ist dafür da, den gebauten Roboter zu steuern. Nachdem man ein eigenes Programm auf den Brick übertragen hat, kann das Programm zum Beispiel Motoren drehen, so dass der Roboter fährt oder lenkt, und mit Sensoren, zum Beispiel dem Berührungssensor oder dem Helligkeitssensor, arbeiten.



Aufbau des Bricks

Output-Anschlüsse

Hier werden Motoren angeschlossen

Wichtige Funktionen:

```
OnFwd(OUT_ABC, 75);
OnRev(OUT_ABC, 75);
Off(OUT_ABC);
RotateMotor(OUT_ABC, 73, 90);
```

Wichtige Funktionen:

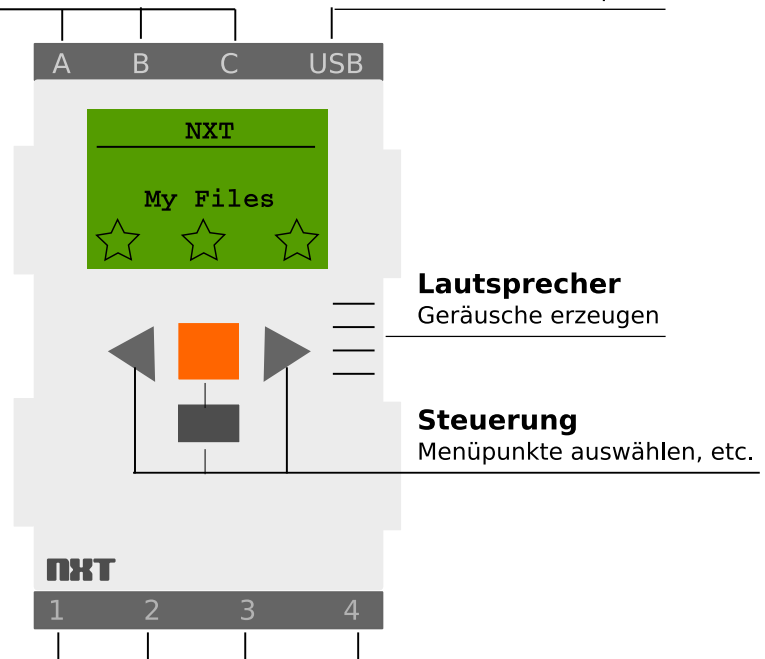
```
SetSensorLight(IN_1);
SetSensorTouch(IN_1);
SetSensorSound(IN_1);
Sensor(IN_1);
```

Input-Anschlüsse

Hier werden Sensoren angeschlossen

USB-Anschluss

Anschluss an den Computer



Hinweise zur Benutzung des Bricks

- Der Brick muss immer fest am Roboter befestigt sein
- Mit den Pfeiltasten kann man sich im Menü bewegen, zum Beispiel um ein Programm auszuwählen und zu starten
- Das Programm zur Steuerung des Roboters muss vom Computer auf den Roboter kopiert werden. Dazu muss der Brick angeschlossen und eingeschaltet sein!
- Die Motoren brauchen viel Strom. Wenn die Steuerung nicht genau ist oder der Roboter zu langsam fährt, müssen eventuell neue Batterien eingesetzt werden