

Dein **mBot** kann mittels **der IR-Fernbedienung** gesteuert werden.

Schau dir das folgenden Beispiel an und erweitere es um die beiden anderen Richtungstasten.

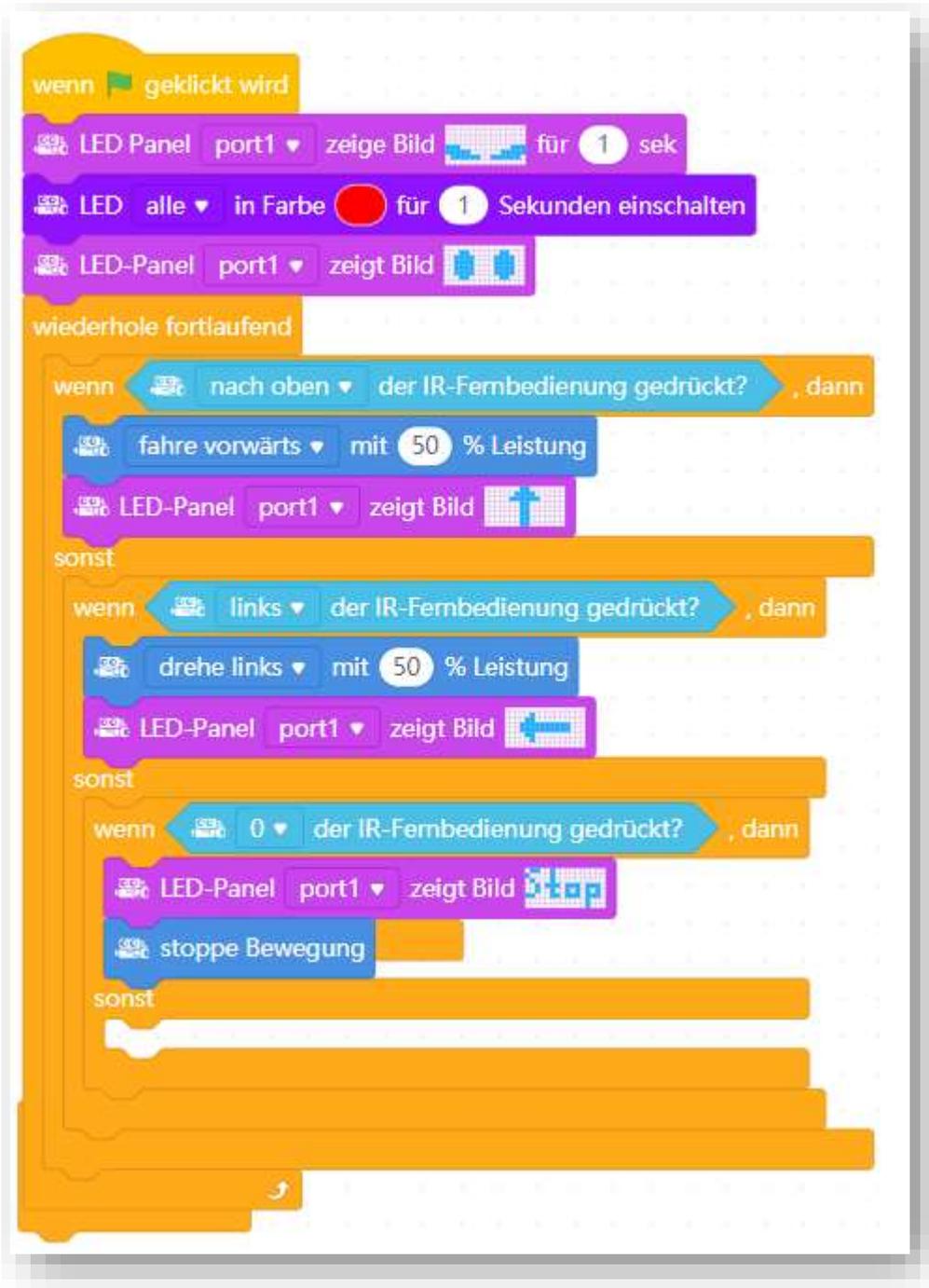
Teste dein Programm schrittweise im „aufgebockten Zustand an der Leine“.



Für die Verwendung mehrere **Wenn-dann-Anweisungen** ist es nicht nur besser sondern auch eleganter, wenn du diese mittels der **Wenn-dann-sonst-Anweisung** formulierst.

Dadurch wird die Zeit für die Wiederholung der Anweisungsfolge verkleinert.

Das Programm reagiert dadurch in der Regel schneller.



Der freie Platz in der letzten **Wenn-dann-sonst-Anweisung** kann dann für weitere **Wenn-dann-sonst-Anweisung** genutzt werden.

Im nächsten Beispiel wird kannauch die Geschwindigkeit geändert werden.

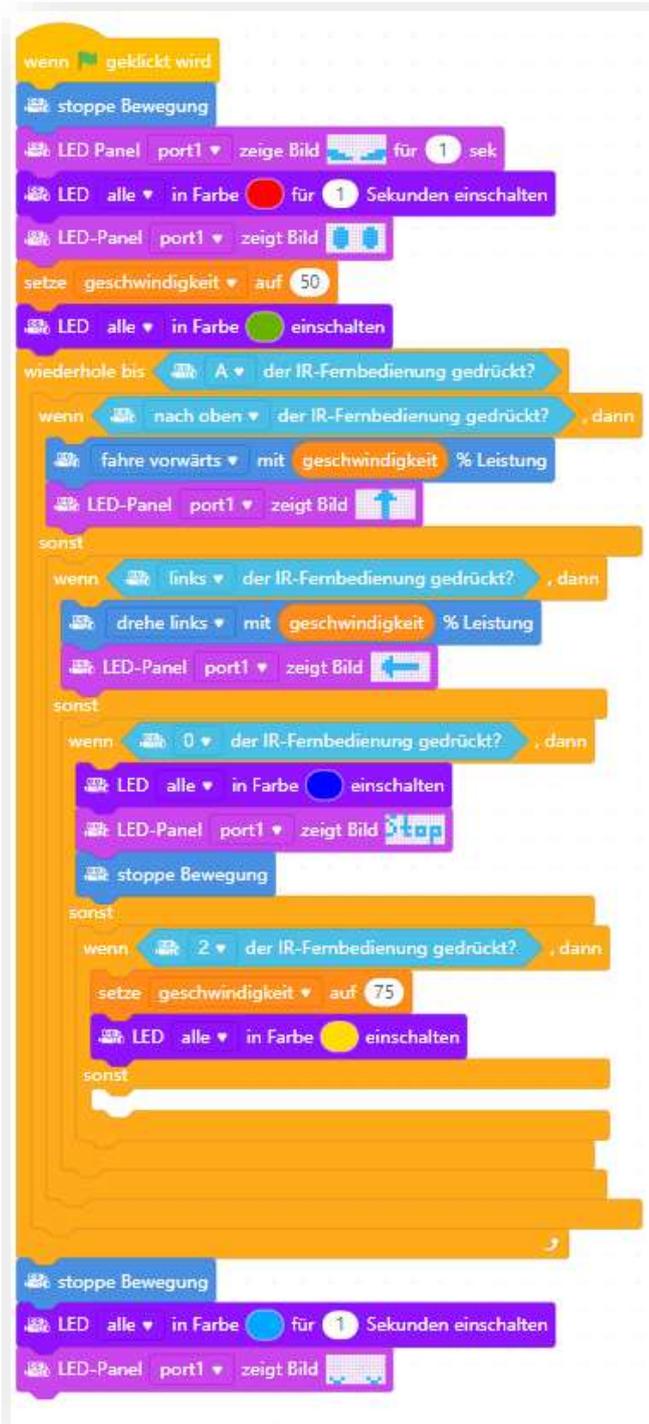
Der mBot startet im ersten Gang (grün). Mittels der Taste „2“ wird in den zweiten Gang (gelb) geschalten.

Füge das Schalten in den ersten und dritten Gang (grün bzw. rot) hinzu.

Ersetze die Anweisung **Wiederhole fortlaufend** durch die Aweisung **Wiederhole bis ...** .

Die Taste A auf der IR-Fernbedienung stoppt das Auto und beendet das Programm „sichtbar“.

Natürlich sind die Aktionen aus den vorhergehenden Beispieln wieder mit in das Programm „einzubauen“



Sicher ist dir schon aufgefallen, das unser Programm sehr langsam auf die Infrarot-Fernbedienung reagiert. Deshalb bauen wir noch eine Zeitmessung in das Progammm ein.

Im folgendem Bild ist nur Programmanfang und –ende zu sehen.

Zu Beginn der zu wiederholenden Anweisung wird **setze Stoppuhr zurück** eingefügt.

Am Ende der zu wiederholenden Anweisungen wird **setze dauer auf Stoppuhr** angefügt.

Die Variable **dauer** zeigt auf der Bühne die Zeit an, die für die Abarbeitung der aktuellen Anweisungen in der Wiederholungsanweisung benötigt wurde.

