



Aufgabe 1: Wir schreiben ein neues Programm - lösche dafür alle gelben Blöcke:

```

+ Start   zeige Sensordaten
Wiederhole unendlich oft
mache
  
```



Information: Jetzt lernen wir einen **Wenn-Mache-Block** kennen:



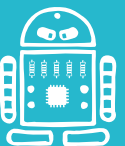
Wenn die grüne Bedingung erfüllt ist...

... dann werden alle Blöcke ausgeführt, die hier stehen!

Aufgabe 2: ▶ Starte das folgende Programm - was macht der Bob?

```

+ Start   zeige Sensordaten
Wiederhole unendlich oft
mache
  wenn Arm links oben gedrückt?
  mache Schalte LED Auge links an Farbe
  
```



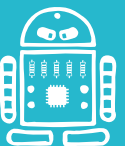
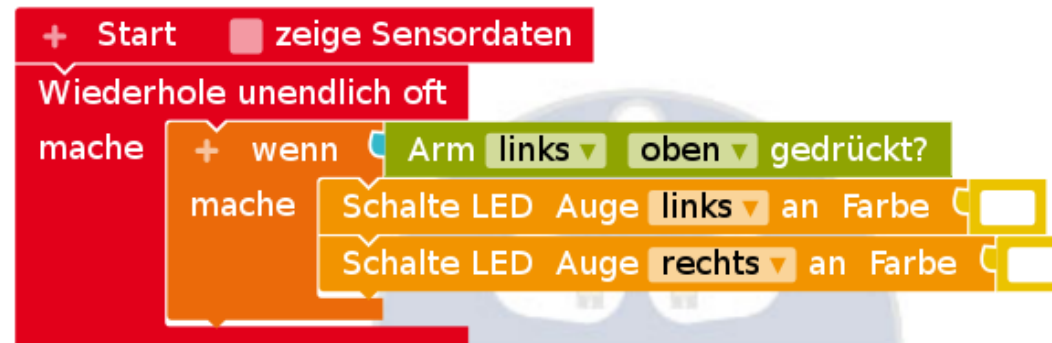


Aufgabe 1: Jetzt soll auch noch das **rechte Auge** eingeschaltet werden, dazu brauchst du zusätzlich diesen Block:



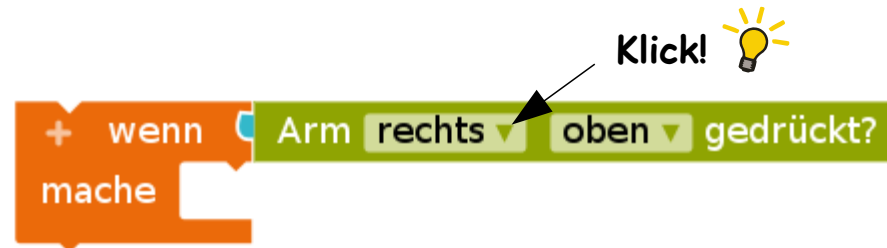
Baue ihn an die richtige Stelle ein!

Aufgabe 2: ▶ Starte das Programm auf dem Roboter und überprüfe, ob dein Programm richtig funktioniert:
Wenn Du den linken Arm oben berührst, sollten beide Augen weiß leuchten.



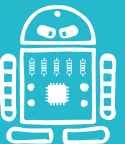
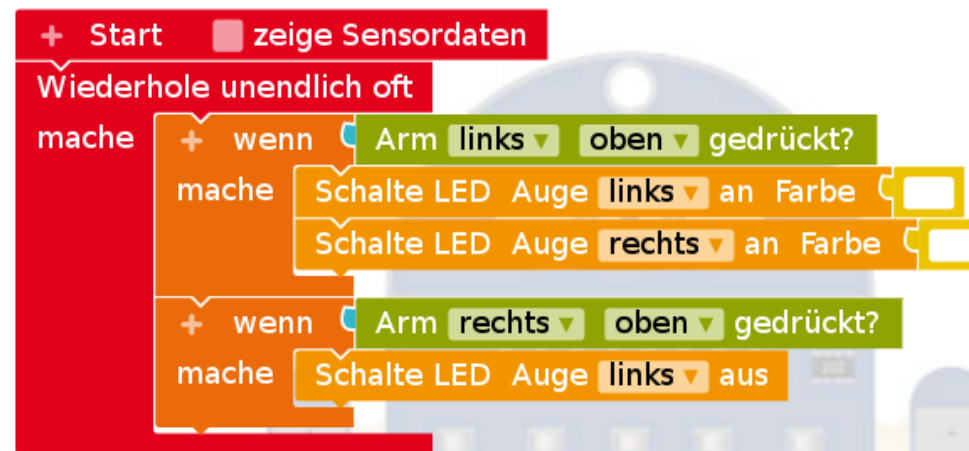


Aufgabe 1: Verwende einen zweiten **Wenn-Mache-Block** für den **rechten** Arm:



Denke daran, den Parameter **links** in **rechts** zu ändern!

Aufgabe 2: ▶ Starte das folgende Programm -  was macht der Bob?



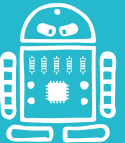
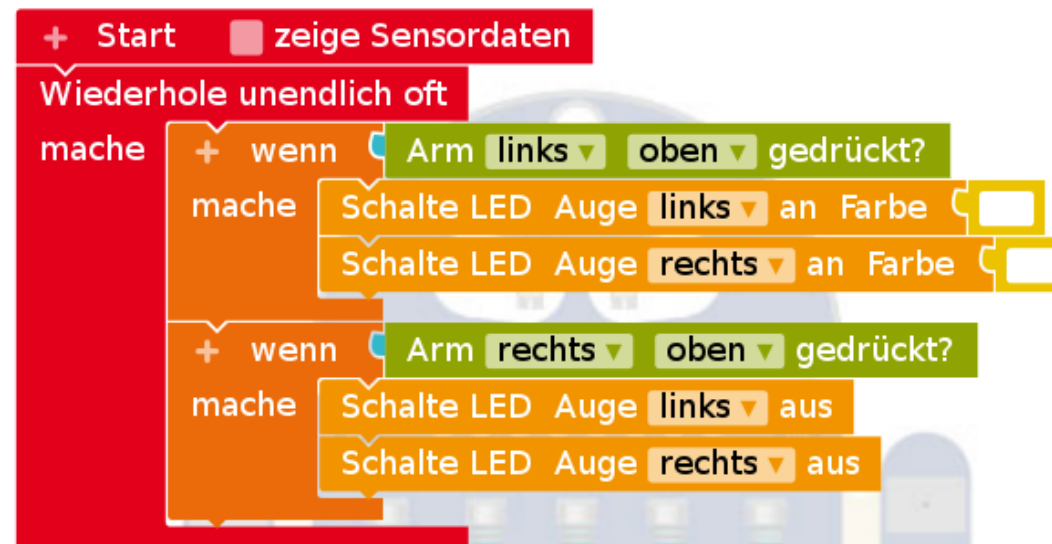


Aufgabe 1: Jetzt soll auch noch das **rechte Auge** ausgeschaltet werden, dazu brauchst du zusätzlich diesen Block:

Schalte LED Auge **rechts** aus

Baue ihn an die richtige Stelle ein!

Aufgabe 2: ▶ Starte und überprüfe dein Programm auf dem Roboter:
Wenn Du den linken Arm oben berührst, sollten beide Augen eingeschaltet werden. Mit dem oberen rechten Arm sollten sie ausgeschaltet werden.



Aufgabe 1: Jetzt sollen **zusätzlich** die beiden weißen **Körper-Leds** eingeschaltet werden. Baue diese beiden Blöcke an die richtige Stelle ein:

Schalte LED Körper links an
Schalte LED Körper rechts an



Achte auf rechts und links!

Aufgabe 2: ▶ Starte dein Programm auf dem Roboter -  was macht der Bob?

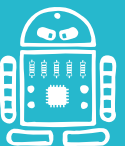
Aufgabe 3: Jetzt sollen die beiden weißen **Körper-Leds** auch wieder ausgeschaltet werden. Baue diese beiden Blöcke an die richtige Stelle ein:

Schalte LED Körper links aus
Schalte LED Körper rechts aus



Achte auf an und aus!

Aufgabe 4: ▶ Starte dein Programm auf dem Roboter -  was macht der Bob?



Jetzt ist die Taschenlampe **fast** fertig:

```
+ Start  zeige Sensordaten
Wiederhole unendlich oft
mache
  + wenn  Arm links oben gedrückt?
  mache
    Schalte LED Auge links an Farbe
    Schalte LED Auge rechts an Farbe
    Schalte LED Körper links an
    Schalte LED Körper rechts an
  + wenn  Arm rechts oben gedrückt?
  mache
    Schalte LED Auge links aus
    Schalte LED Auge rechts aus
    Schalte LED Körper links aus
    Schalte LED Körper rechts aus
```

Aufgabe 1: Ändere das Programm so, dass man beide Arme jetzt **irgendwo** anfassen kann, um ein- und auszuschalten.

Aufgabe 2: ▶ Starte das Programm - dein BOB3 ist jetzt eine Taschenlampe!

