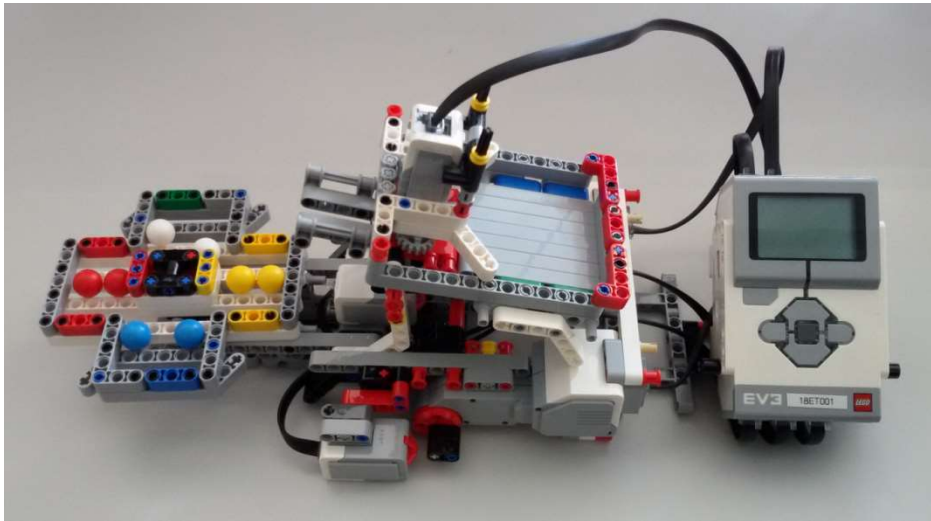


# Lego Mindstorm Farbsortierer

---



## Portbelegung:

### Ausgänge:

A – Großer Motor Drehtisch (Motor : Drehtisch 1:1)

B – Großer Motor Wippe (Motor : Wippe 3:1; 3 Umdrehungen = 1 Durchlauf)

### Eingänge:

1 – Referenztaster Drehtisch

2 – Referenztaster Wippe

3 – Farbsensor

1 – Schwarz (Leer)

2 – blau

3 – grün

4 – gelb

5 – rot

6 – weiß

Ausgänge (Aktoren)



Eingänge (Sensoren)



# Lego Mindstorm - Wichtige Bausteine

Großer Motor:

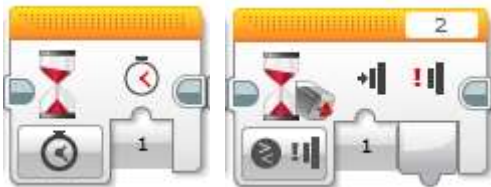
**Anschluss am EV3**



- 1 – Modus (Zeit, Grad, Umdrehungen, An, Aus)
- 2 - Geschwindigkeit in 0-100 %
- 3 - Rotation 0-360° (kann auch größer sein)
- 4 - Am Ende bremsen (ja/nein)

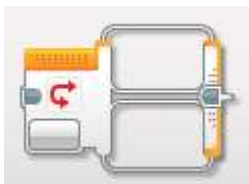
Warten auf ein Ereignis:

**Anschluss am EV3**

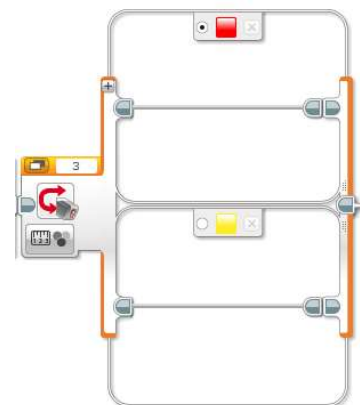


- Warten n Sekunden
- Warten bis Taster gedrückt wurde

Verzweigung (z.B. nach Farbe):



- Wenn Farbe = ROT, dann...
- Wenn Farbe = GELB, dann...



**Anschluss am EV3**

Wiederholung:



- Bestimmte Anzahl von Durchläufen
- Unendlich
- Bis keine Farbe (SCHWARZ)
- Bis Taste gedrückt

