

Erklärung der Aufgabe

Schritt 1:

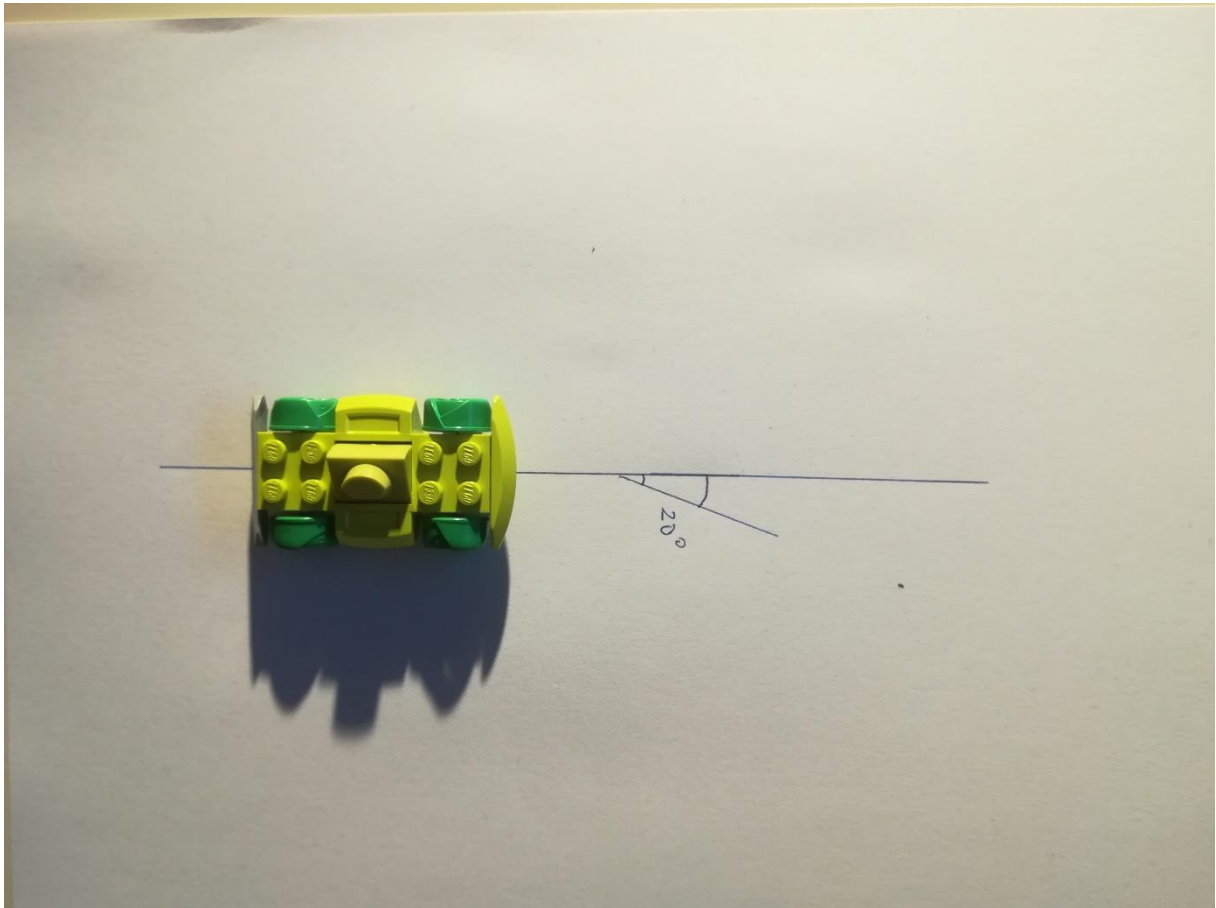


Abbildung 1: Das Auto fährt gerade aus. Es ist auf Kurs.

Schritt 2:

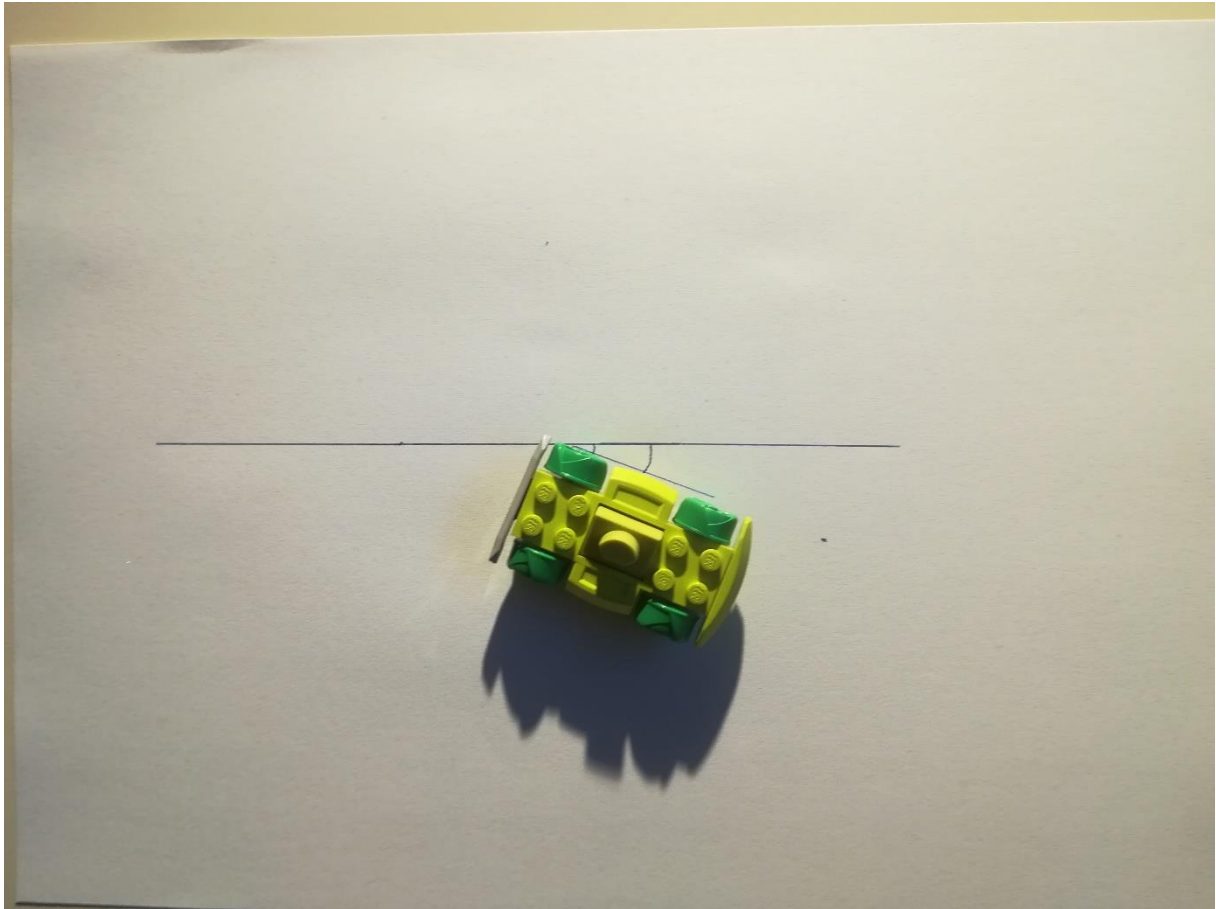


Abbildung 2: Das Auto kommt vom Kurs ab. Der Gyro-Sensor misst den Drehwinkel 20 Grad.

Schritt 3:

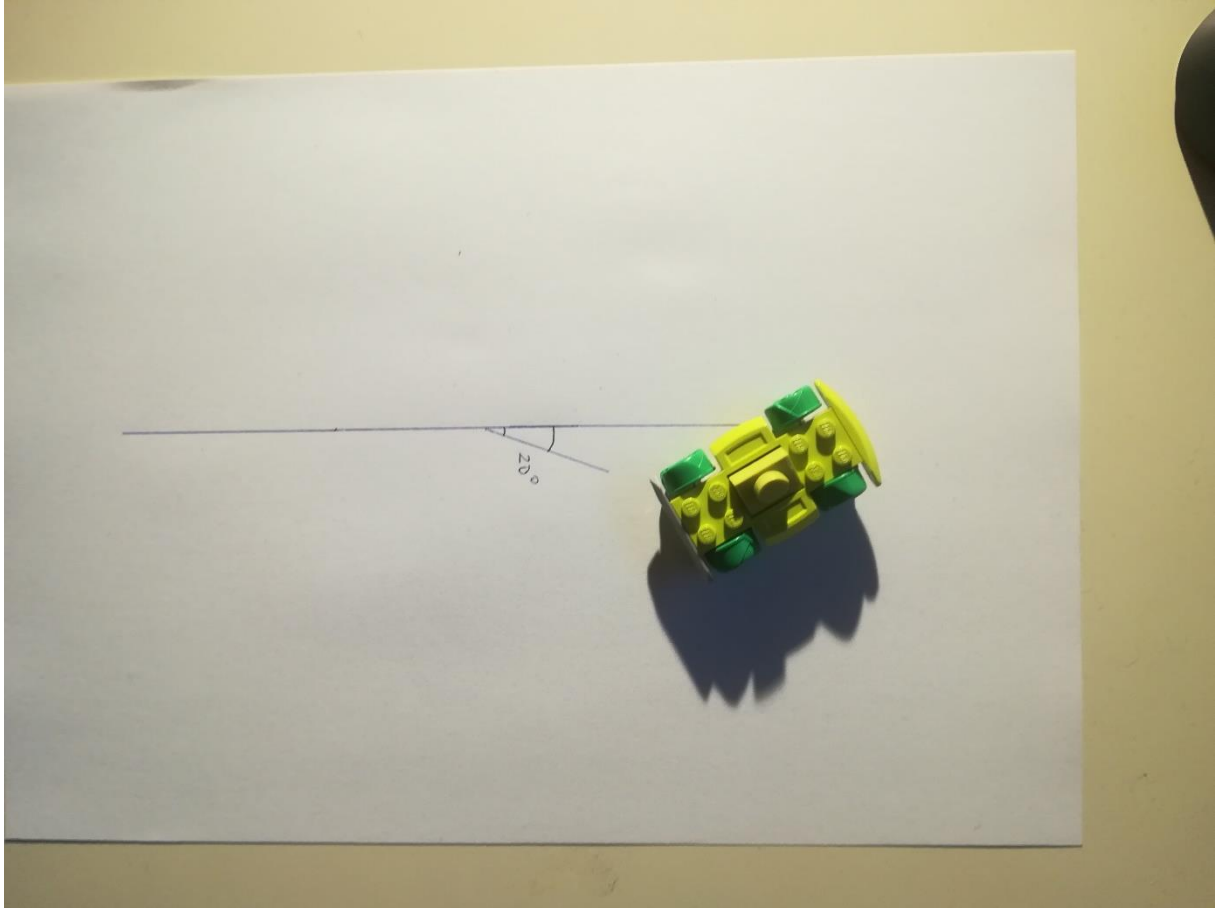


Abbildung 3: Das Auto leitet eine Kurskorrektur ein. Das wird erreicht durch eine geschickte Programmierung.

Schritt 4:

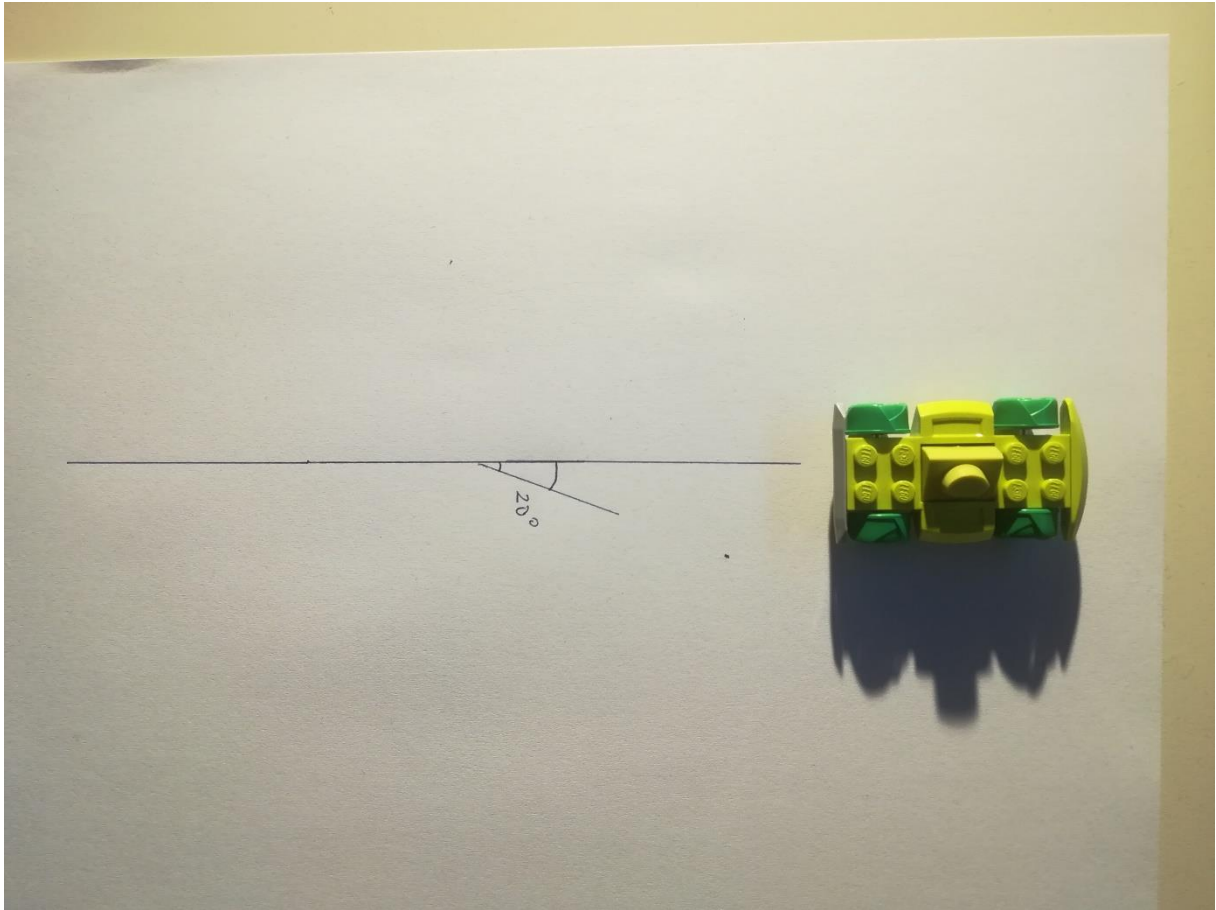


Abbildung 4: Das Atuo ist wieder auf Kurs. Es fährt wieder gerade aus.