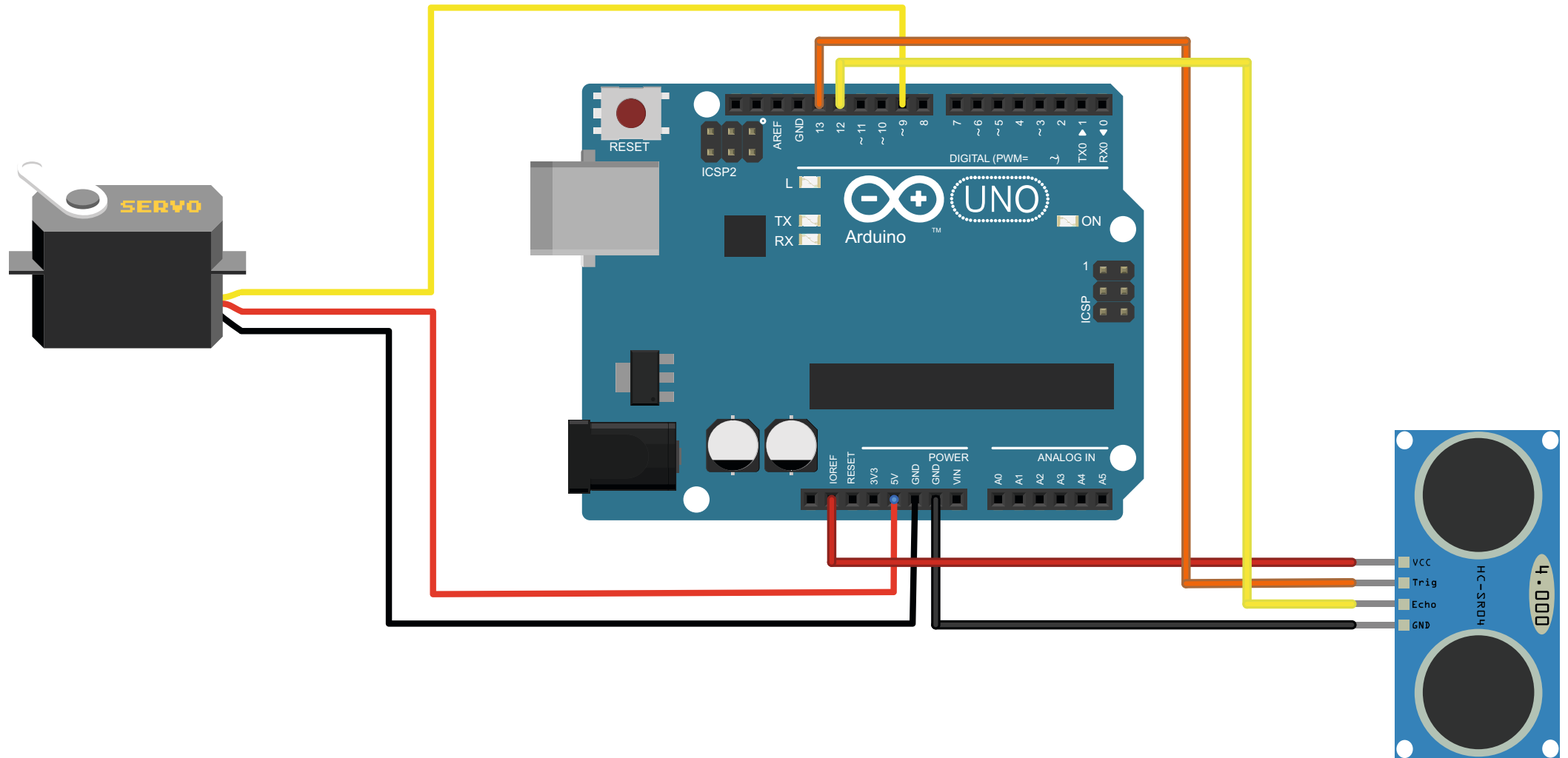


# Ultraschallsensor und Servo

## Aufbau der Schaltung



# Ultraschallsensor und Servo

Code in mBlock

## Arduino Programm

wiederhole fortlaufend

falls lese Ultraschall-Sensor Trig-Pin 13 Echo-Pin 12 < 20 dann

setze Servo-Pin 9 Winkel auf 90 Grad

sonst

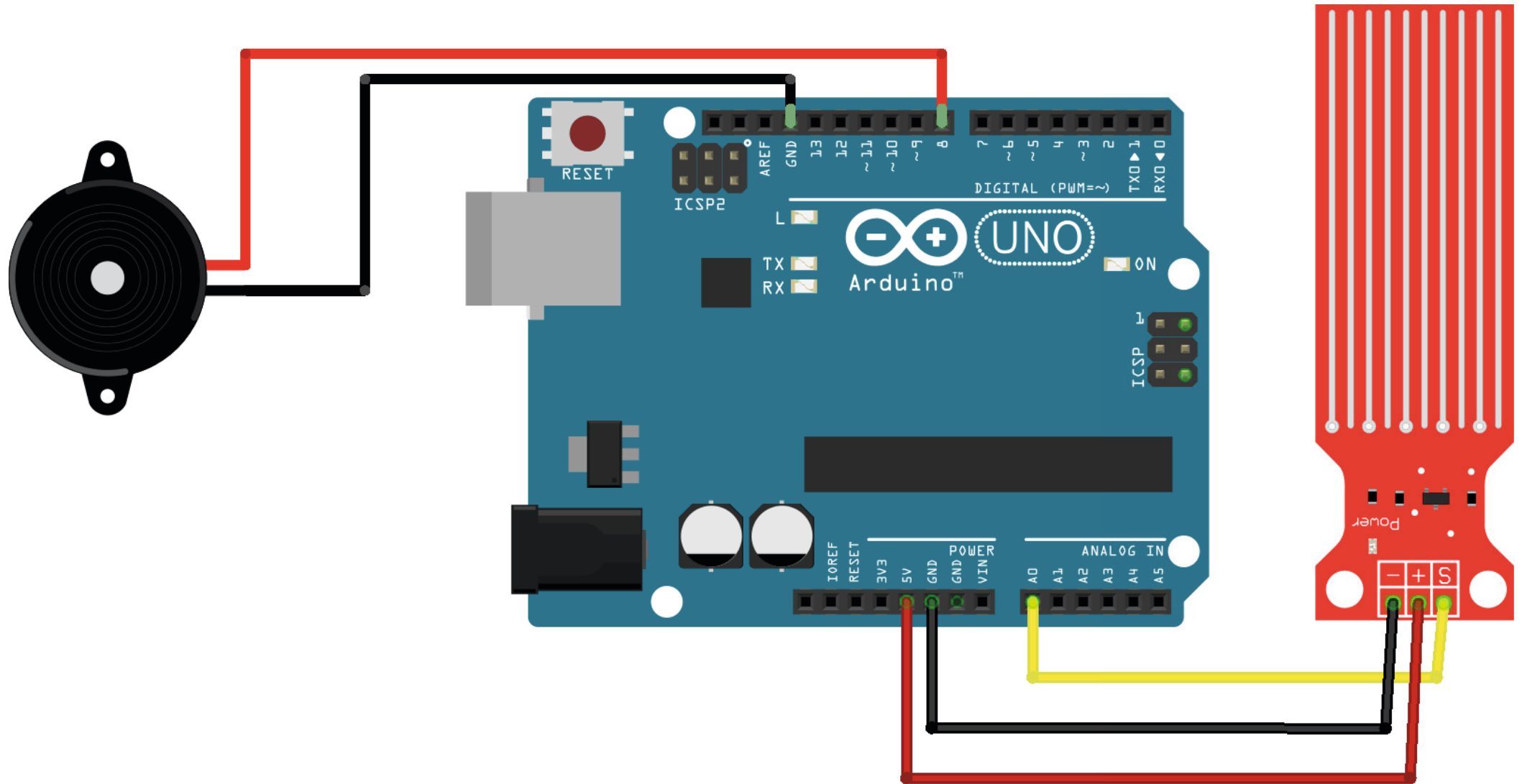
setze Servo-Pin 9 Winkel auf 0 Grad

warte 0.5 Sek.



# Feuchtigkeitssensor und Buzzer

## Aufbau der Schaltung



# Feuchtigkeitssensor und Buzzer

Code in mBlock

## Arduino Programm

wiederhole fortlaufend

falls **lese analogen Pin (A) 0** > **10** dann

**setze digitalen Pin 8 Ausgang auf HIGH**

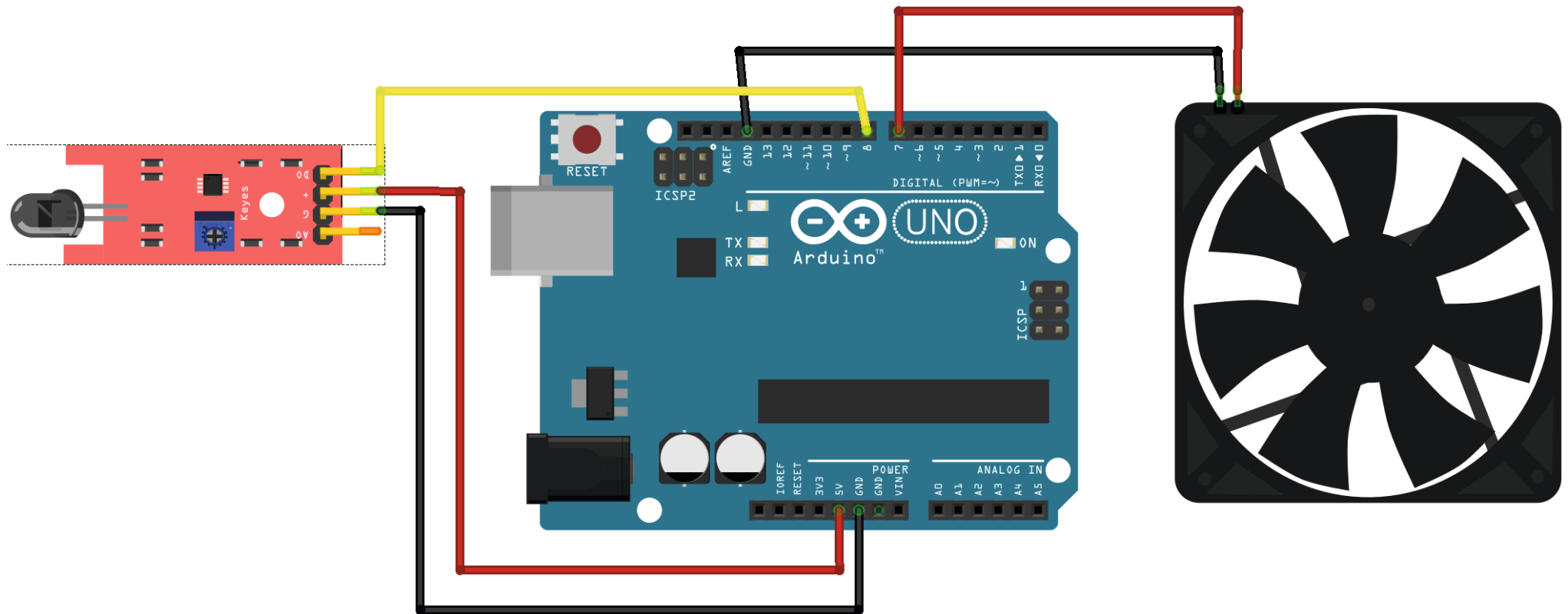
sonst

**setze digitalen Pin 8 Ausgang auf LOW**



# Flammensensor und Lüfter

## Aufbau der Schaltung



# Flammensensor und Lüfter

Code in mBlock

Arduino Programm

wiederhole fortlaufend

falls lese digitalen Pin 8 dann

setze digitalen Pin 7 Ausgang auf HIGH

warte 3 Sek.

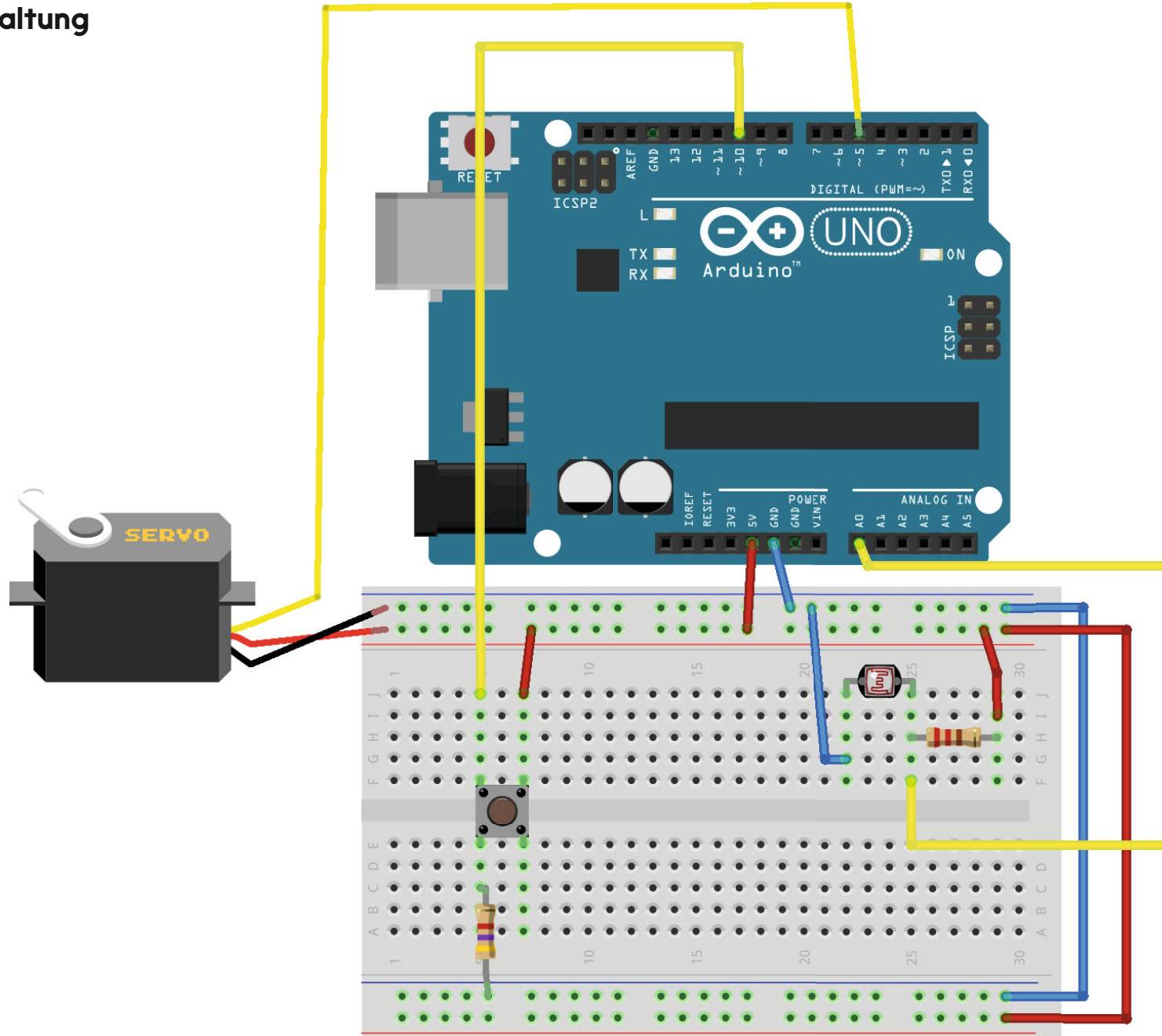
sonst

setze digitalen Pin 7 Ausgang auf LOW



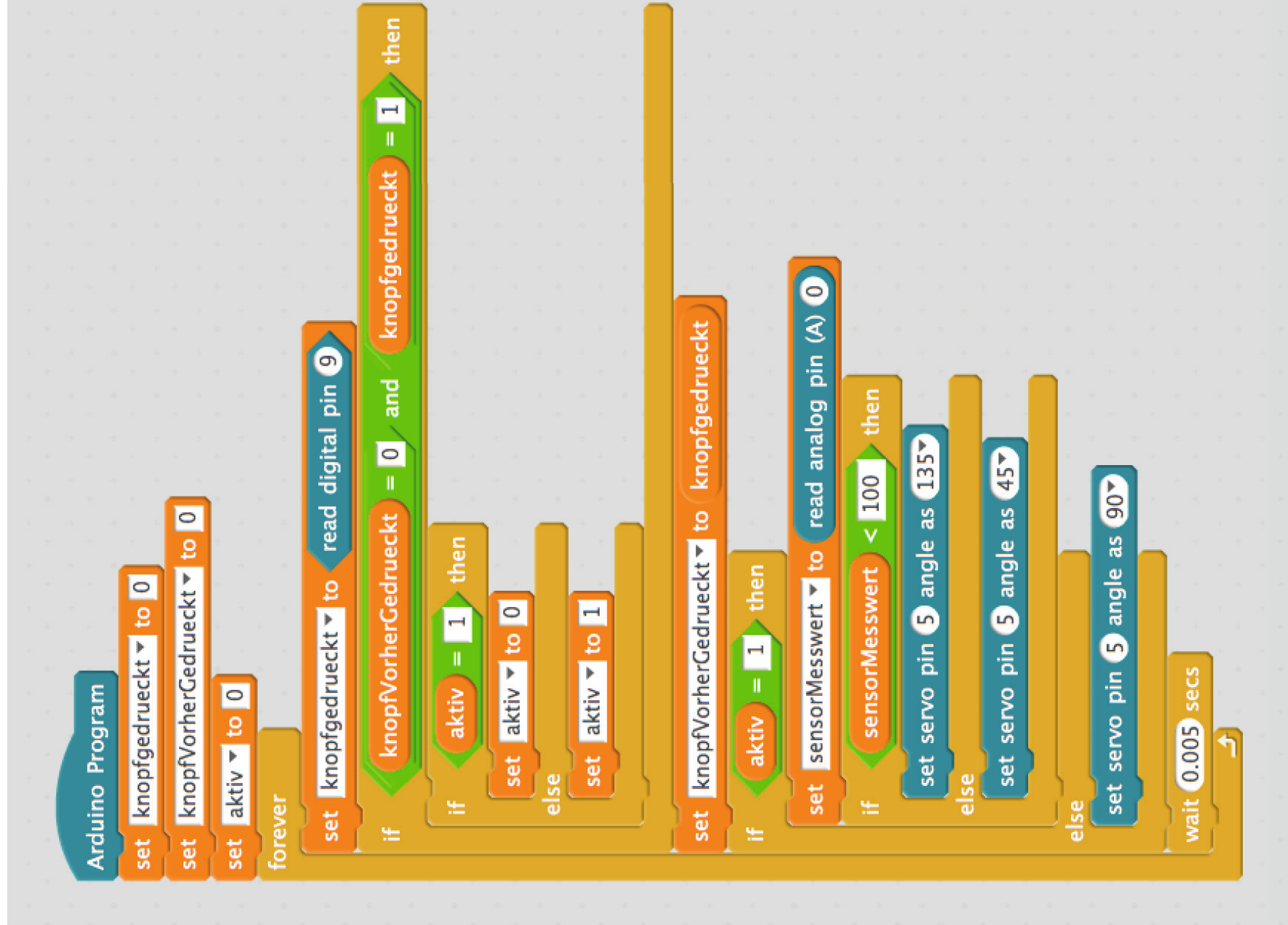
# Lichtsensord und Servo

## Aufbau der Schaltung



# Lichtsensord und Servo

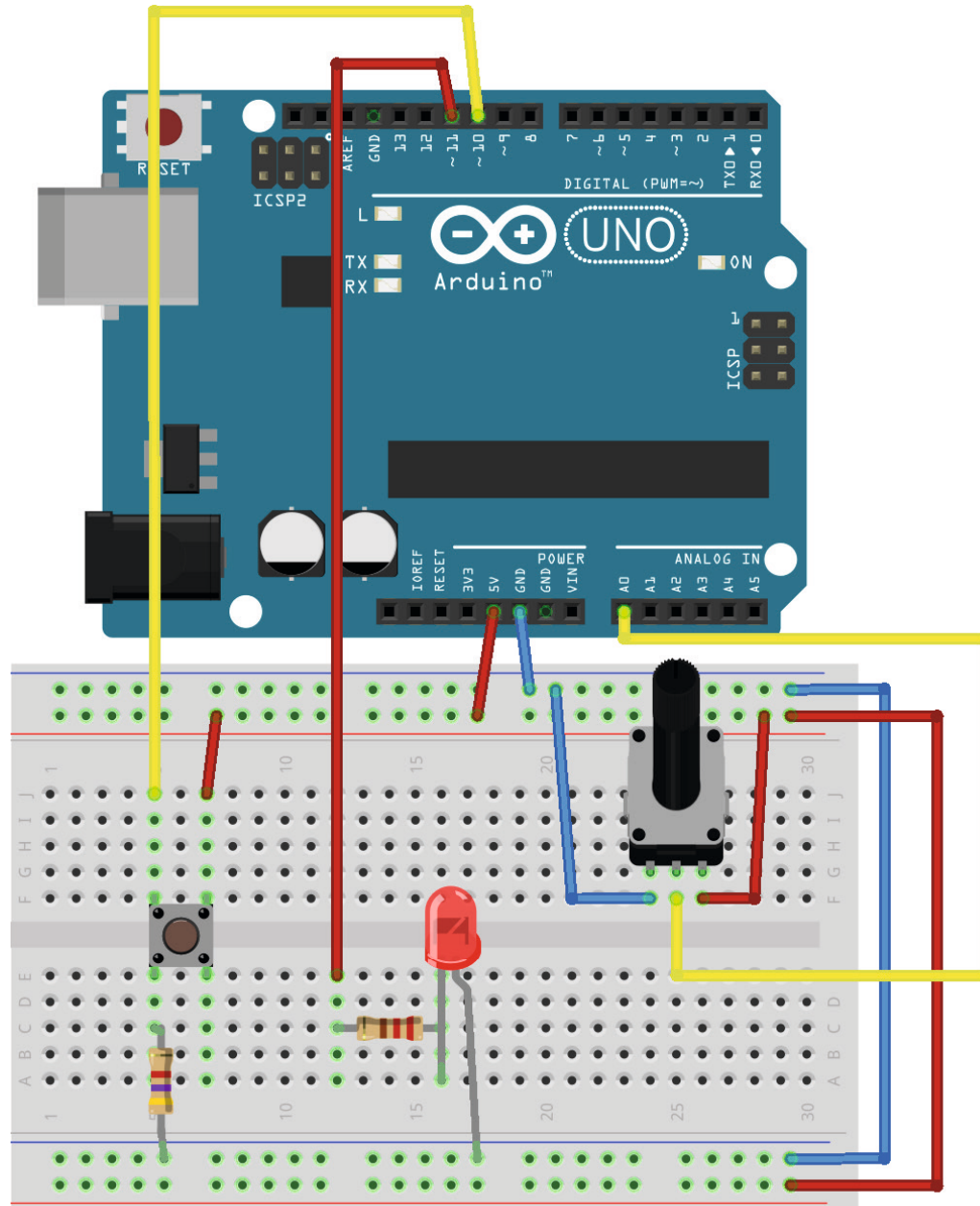
Code in mBlock





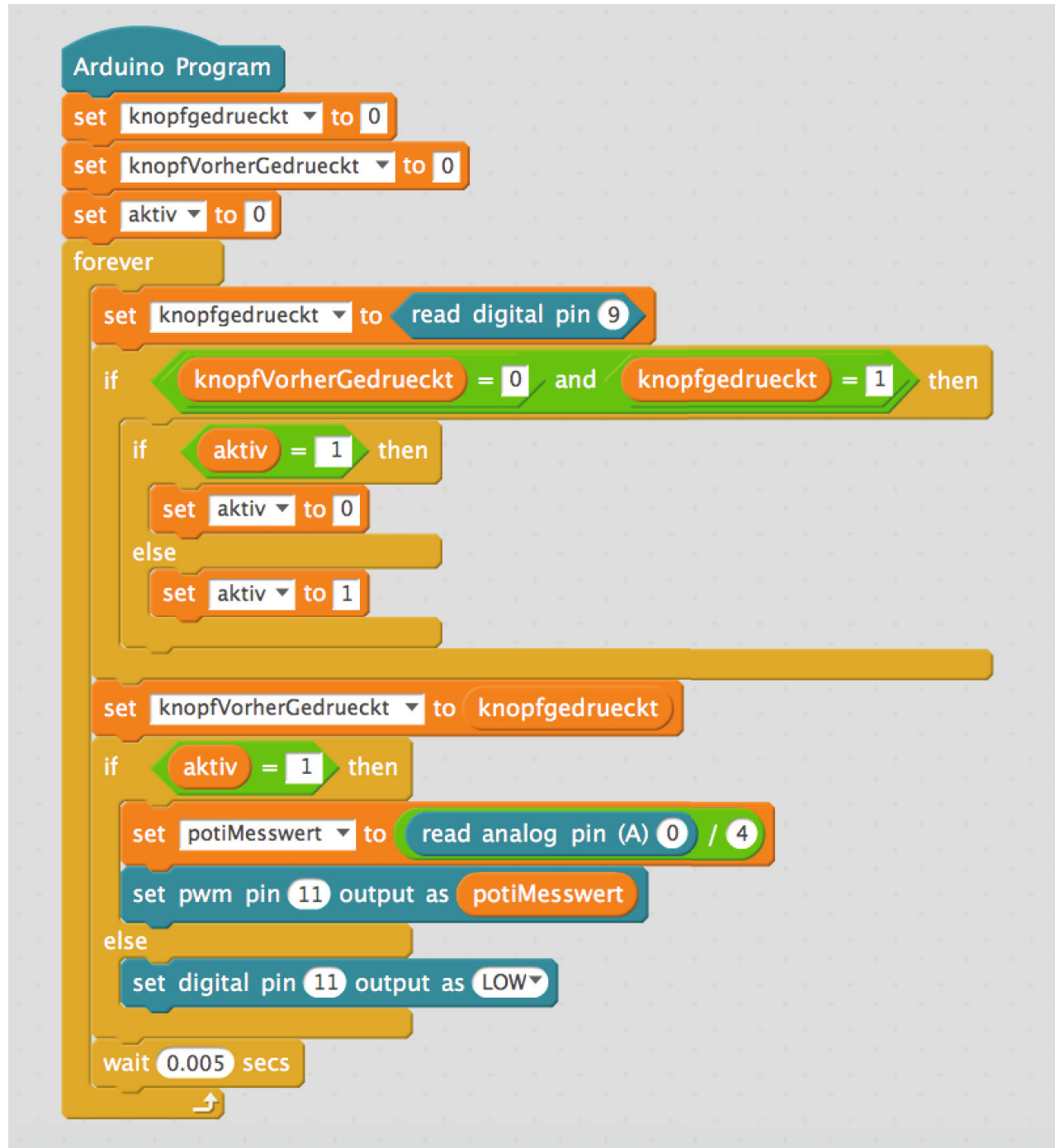
# Dimmer

## Aufbau der Schaltung



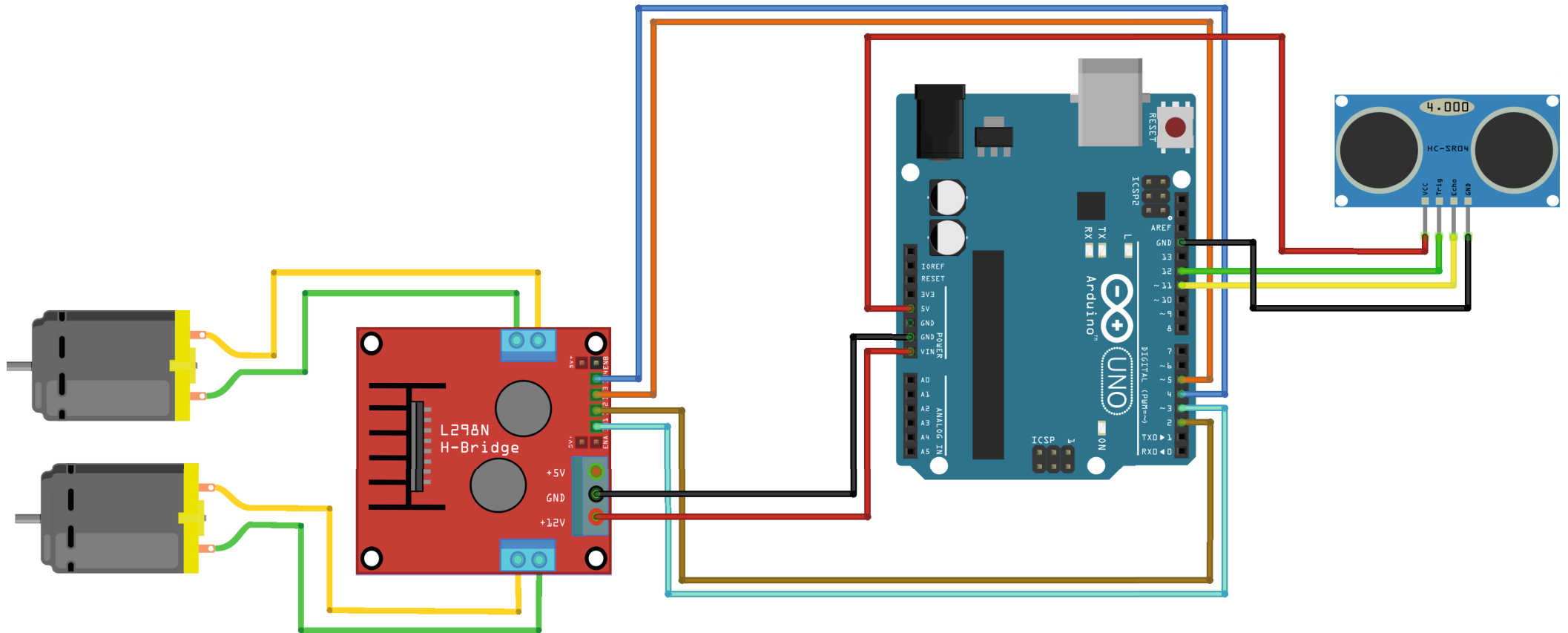
# Dimmer

Code in mBlock



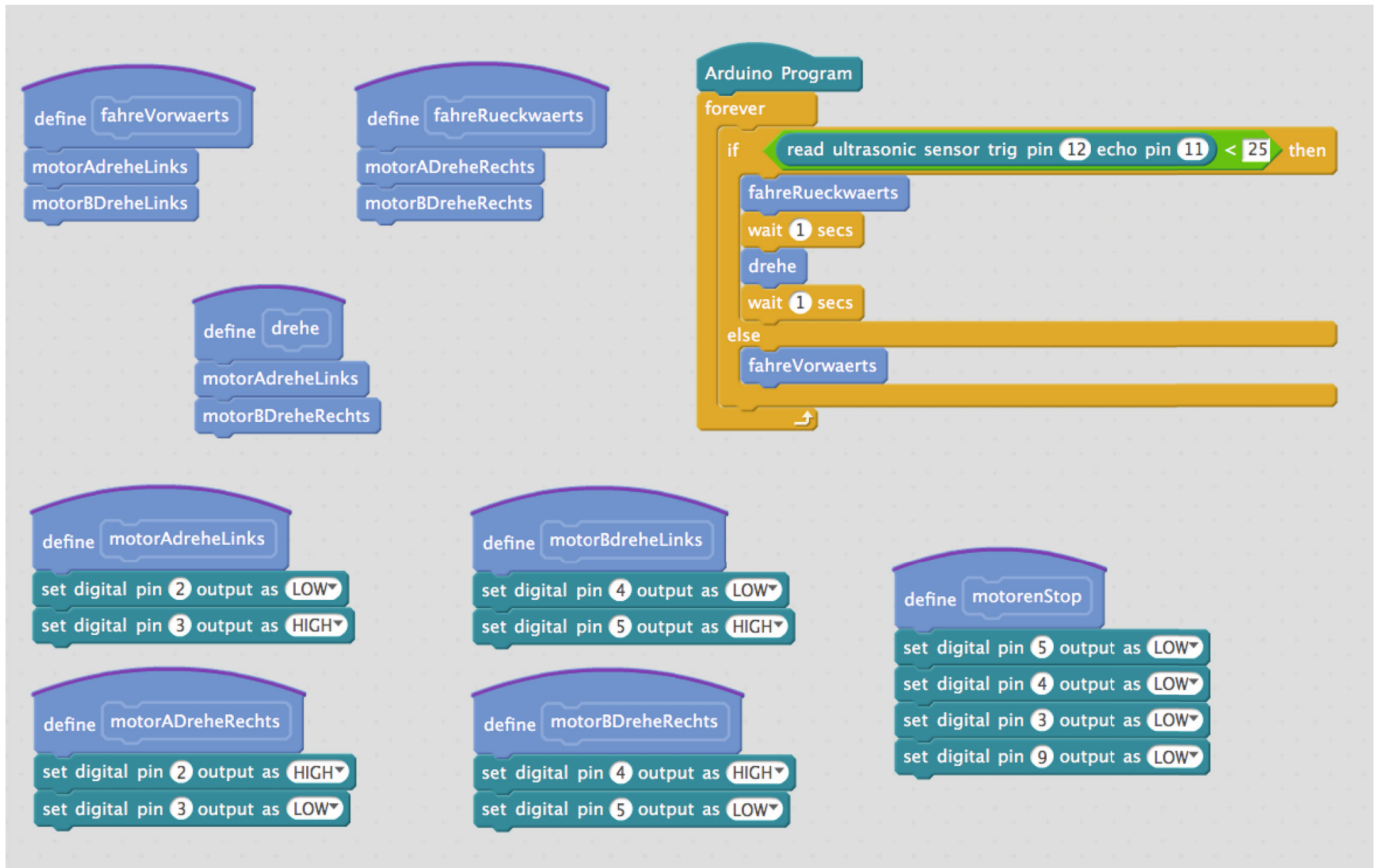
# Selbstfahrender Roboter

## Aufbau der Schaltung



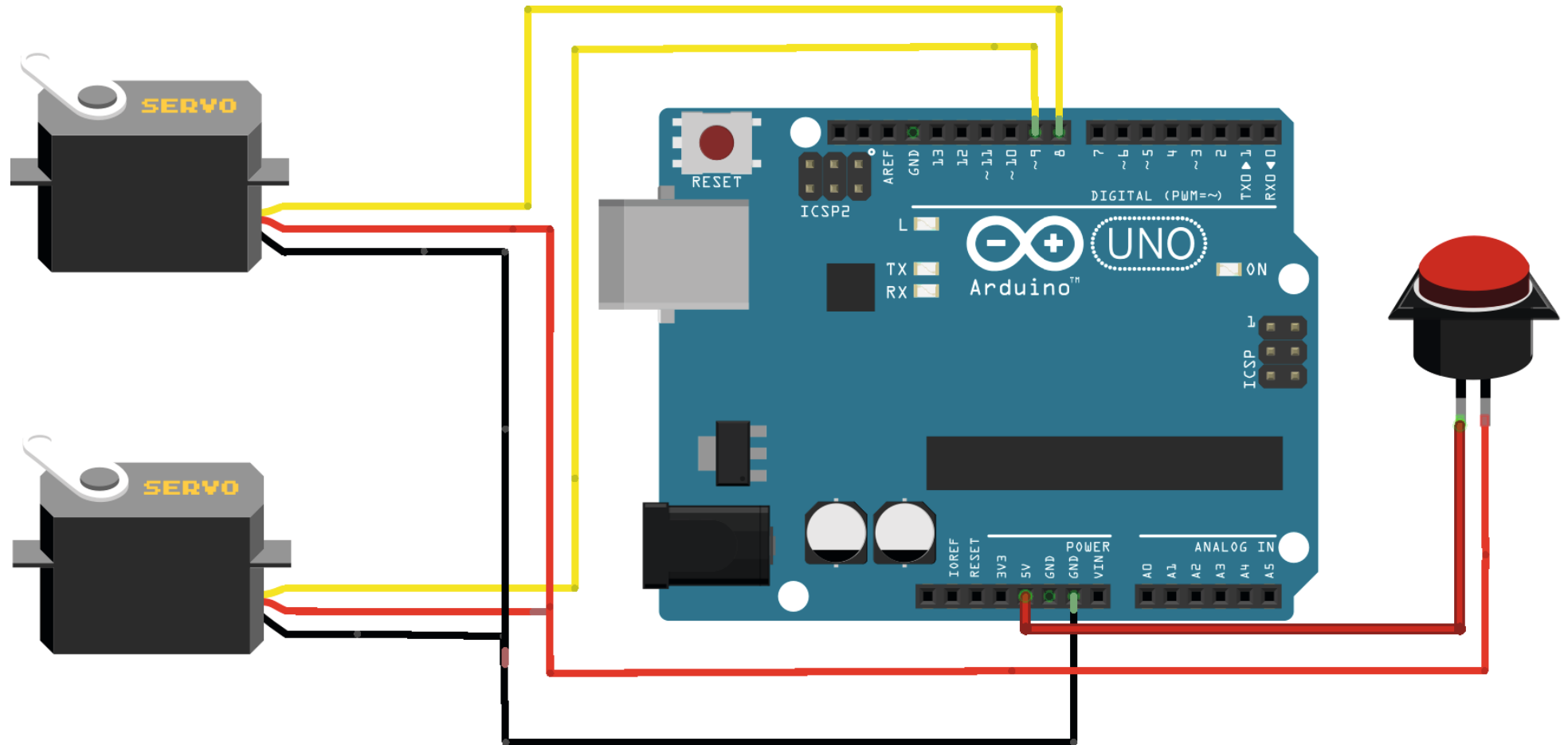
# Selbstfahrender Roboter

Code in mBlock



# Schalter und Servos (Robotertier)

## Aufbau der Schaltung



# Schalter und Servos (Robotertier)

Code in mBlock

