

**Teams:** Ein Team besteht aus mindestens 2 und höchstens 4 Mitgliedern.

**Ausstattung:** Jedem Team steht ein Lego Mindstorms NXT- oder EV3-Kasten zur Verfügung.

Ein Rettungswagen (euer Roboter) ist gerade auf dem Weg zu seinem Einsatz. Jedoch ist auf der Autobahn viel Verkehr und niemand hat darauf geachtet im Stau vor der Unfallstelle eine Rettungsgasse zu bilden. Deshalb muss der Rettungswagen den stehenden Autos ausweichen.

Euer Roboter fährt zu Beginn auf der rechten Spur. Der Lichtsensor, mit dem er der Linie folgt soll sich dabei **links der Linie** befinden. Sobald er auf ein anderes Autos trifft, soll er zur linken Spur wechseln. Hier soll sich der Lichtsensor beim Folgen der Linie nun **rechts der Linie** befinden.

Das bedeutet der Lichtsensor, mit dem ihr den Linien folgt, befindet sich während der gesamten Aufgabe immer zwischen den beiden Linien.

Insgesamt gibt es drei stehende Autos, die ihr umfahren müsst. Die Abstände zwischen den Autos werden wir aber im Laufe des Tages immer wieder verändern.

Da euer Roboter so schnell wie möglich am Unfallort am Ende der Strecke ankommen soll, findet ihr am Aufgabentisch eine Stoppuhr mit der ihr eure Bestzeit messen könnt.

Rettungsgasse

