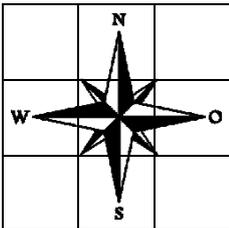


# KOMPASSROSE 1

2a



- BEE-Bot Speicher vor jeder Aufgabe löschen
- BEE-Bot in der Mitte platzieren (Blickrichtung findest du bei den Aufgaben!)
- Programmiere deinen BeeBot und trage die Befehle in die Kästchen ein!
- BEE-Bot nach jeder Drehung wieder in die Ausgangstellung zurückstellen!

Grafik von PIXABAY CCO PUBLIC DOMAIN

## Aufgaben1: Drehungen (TURNS)

LT (Left Turn – Linksdrehung) RT (Right Turn – Rechtsdrehung)

90° Drehung	1a) Blickrichtung nach Norden: Drehung nach Osten	N → O			
	1b) Blickrichtung nach Norden: Drehung nach Westen	N → W			
180° Drehung	2a) Blickrichtung nach Norden: Drehung nach Süden	N → S			
	2b) Blickrichtung nach Osten: Drehung nach Westen	O → W			
270° Drehung	3a) Blickrichtung nach Norden: Drehung über Süden nach Westen	N → S → W			
	3b) Blickrichtung nach Osten: Drehung über Norden nach Süden	O → N → S			
360° Drehung	4) Blickrichtung nach Norden: Volle Drehung um die eigene Achse				

## Aufgaben2: Bewegungen – MOVES and TURNS

FD (Move Forward - vorwärts) BK (Move Backward - rückwärts)

5) BeeBot steht im Süden mit <u>Blickrichtung Norden</u> und bewegt sich nach Norden	S(⇔N) → N			
6) BeeBot steht im Osten mit <u>Blickrichtung Westen</u> und bewegt sich nach Norden	O(⇔W) → N			
7) BeeBot steht im Westen mit <u>Blickrichtung Westen</u> und bewegt sich nach Norden	W(⇔W) → N			
8) BeeBot steht im Süden mit <u>Blickrichtung Osten</u> und bewegt sich nach Westen	S(⇔O) → W			

