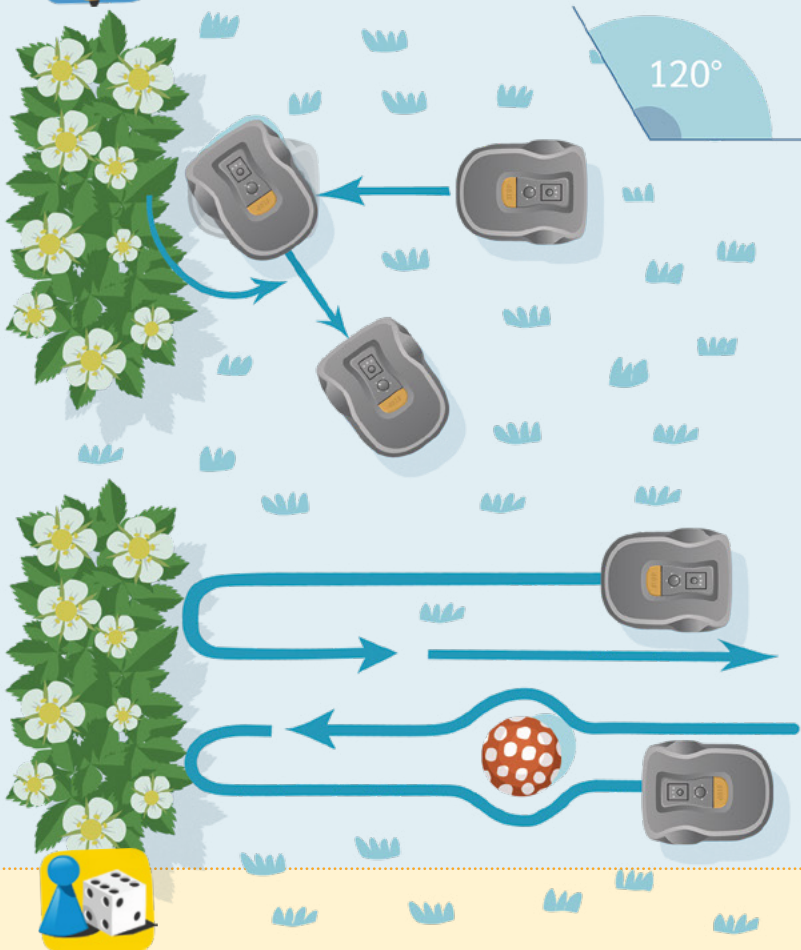




# ZWEI RASENMÄHROBOTER UND IHRE ARBEITSWEISE



Die Arbeit ist für einen Haushaltsroboter erst erledigt, wenn jedes Staubkörnchen aufgesaugt oder jeder Grashalm geschnitten ist. Ob in der Wohnung oder im Garten: Roboter erledigen ihre Arbeit entweder „planlos“ oder „mit Plan“.

Die planlosen Roboter fahren so lange **geradeaus**, bis sie **nicht weiter können**. Etwa wenn der Rasen aufhört und das Blumenbeet beginnt. Sie bleiben stehen, drehen sich ein wenig auf der Stelle und fahren zurück. Das machen sie so lange, bis sie über jede Stelle der Arbeitsfläche gefahren sind.

Die Roboter mit Plan erledigen ihre Arbeit ordentlich **Bahn für Bahn**. Sie fahren in einer langen Schlangenlinie. Hindernisse werden umfahren.



► Hier kannst du beide Systeme nachempfinden.

DU BRAUCHST: ► Textmarker ► Geodreieck.

SO GEHT'S: Setze auf dem linken Rasen die Linie gerade fort, bis du an den Rand oder auf ein Hindernis stößt. Dort macht der Strich einen Knick von 120 Grad und setzt seinen Weg fort. So lange, bis der Rasen „gemäht“ ist. Auf dem rechten Rasen fährt dein Stift immer parallel zum Strich nebenan. Hindernisse werden umfahren.

