

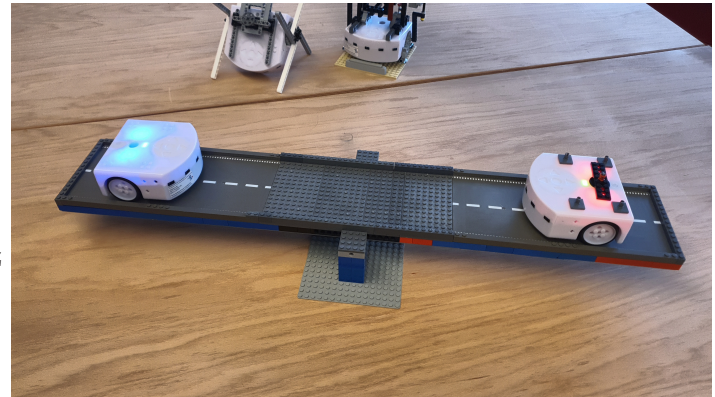
# Wippe oder Schaukel. Oder einfach ein Ball.

Thymio soll auf einer Wippe hin- und herfahren.  
Schafft er es in der Mitte stehen zu bleiben, sodass  
die Wippe in der Waage ist?

Welche Sensoren werden zur Programmierung  
benötigt?

Was ist mit 2 Thymios auf einer Wippe?

Und wie sieht das ganz auf einem großen Ball aus?  
Welche weiteren Sensoren müssten dann zum Einsatz  
kommen?



# VPL3-Programmieranleitung „Wippe“

