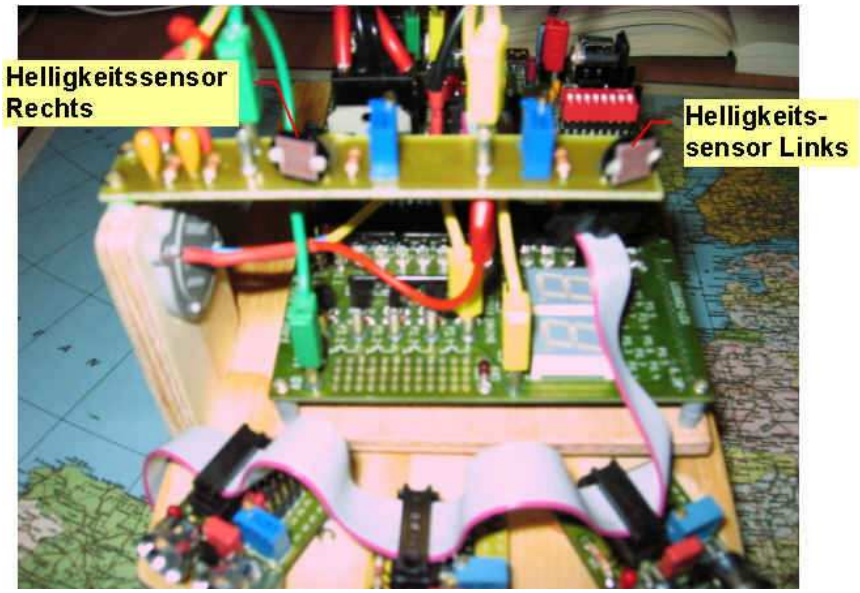
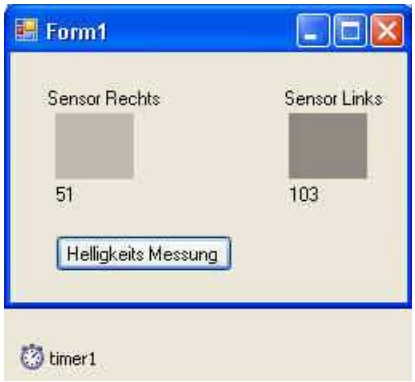
Die beiden LDR-Helligkeitssensoren sind mit den Analogeingängen 2 (Links) und 3 (Rechts) verbunden. Die Abfrage erfolgt über die **getAnalogPort(n)**-Methode des robo-Objekts. Die Rückgabewerte liegen zwischen 0 (Hell) und 255 (Dunkel).



Erstellen Sie zunächst das abgebildete Formular, mit den Elementen:
panel: panHellLinks, panHellRechts
Helligkeitsanzeige als Grau-Schattierung
label: lblHellLinks, lblHellRechts
Helligkeitsanzeige als Zahlenwert
checkbox: chbxReadHell
Starten der timergesteuerten Sensorabfrage



In der Timer-Tick-Prozedur werden zunächst zwei Integer-Variablen (wertLinks und wertRechts) deklariert. In diese Variablen werden dann nacheinander die Helligkeitswerte der beiden Senoren eingelesen.

Die Hintergrund-Schattierung der beiden Panel-Elemente erfolgt durch die Übergabe des Analogwerts als Schattierung für die Farbe Schwarz (Konstante: `Color.Black`).

```
private void timer1_Tick(object sender, EventArgs e)
{
    int wertLinks, wertRechts;
    wertLinks = Convert.ToInt16(robo.getAnalogPort(2));
    wertRechts = Convert.ToInt16(robo.getAnalogPort(3));

    panHellLinks.BackColor=Color.FromArgb(wertLinks, Color.Black);
    panHellRechts.BackColor=Color.FromArgb(wertRechts, Color.Black);
    lblHellLinks.Text = Convert.ToString(wertLinks);
    lblHellRechts.Text = Convert.ToString(wertRechts);
}
```

Aufgaben:
Erstellen Sie eine Robotersteuerung die den Roboter …
… in Richtung der hellsten Lichtquelle dreht!
… zur hellsten Lichtquelle fahren lässt!
… vor der Lichtquelle stoppen lässt! (IR-Sensoren)