

משימה ראשונה- סביבת GearsBot

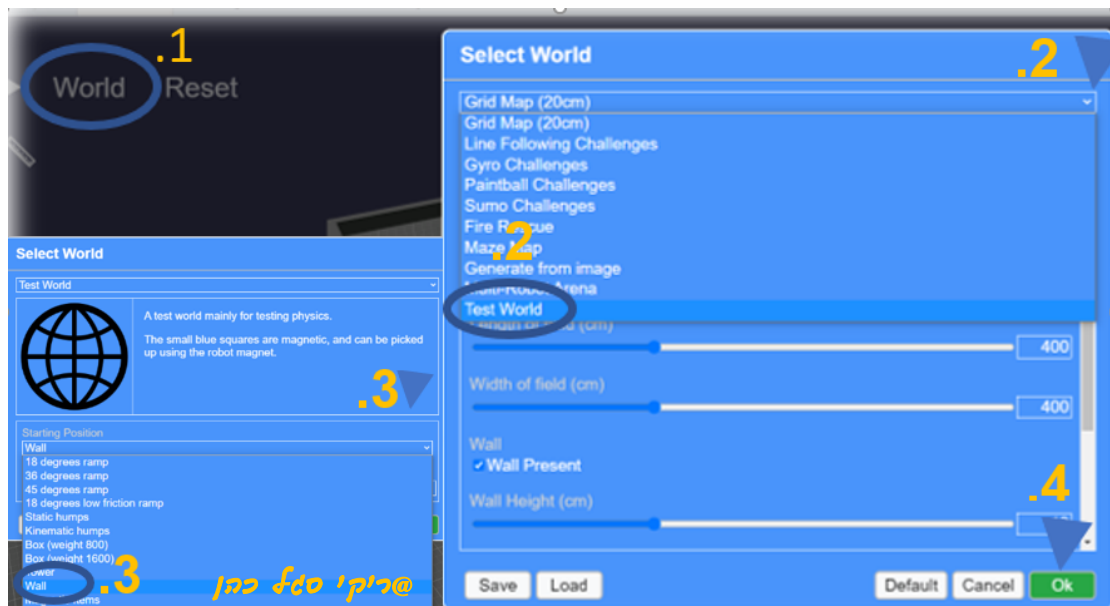
כתבה- ריקי סגל כהן

"אל תפיל אותי"

נושאים- תנועה ישירה קדימה ולאחור, הנעת הרובוט, מהירות מול דיוק מדידות מרחקים.

הכנות לתרגיל- פתחו את הסימולציה:

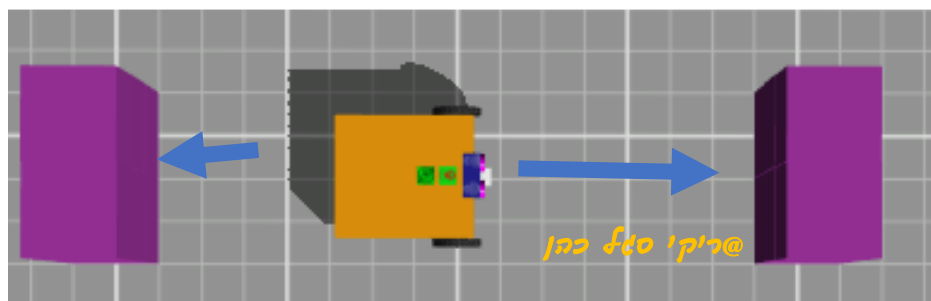
1. בחרו בעולם
2. טענו את העולם האחרון ברשימה TEST WORLD
3. בתפריט עולם החדש בחרו בקיר WALL
4. לחצו על אישור OK



בעולם שנפתח בפניכם הרובוט עומד מול קיר.

המשימה:

הרובוט ייסע ישר עד שיהיה צמוד לקיר מבלי להפילו, לאחר מכן ייסע לאחור עד שיעצור לפני הקיר השני מבלי להפילו ויאמר BRAVO.

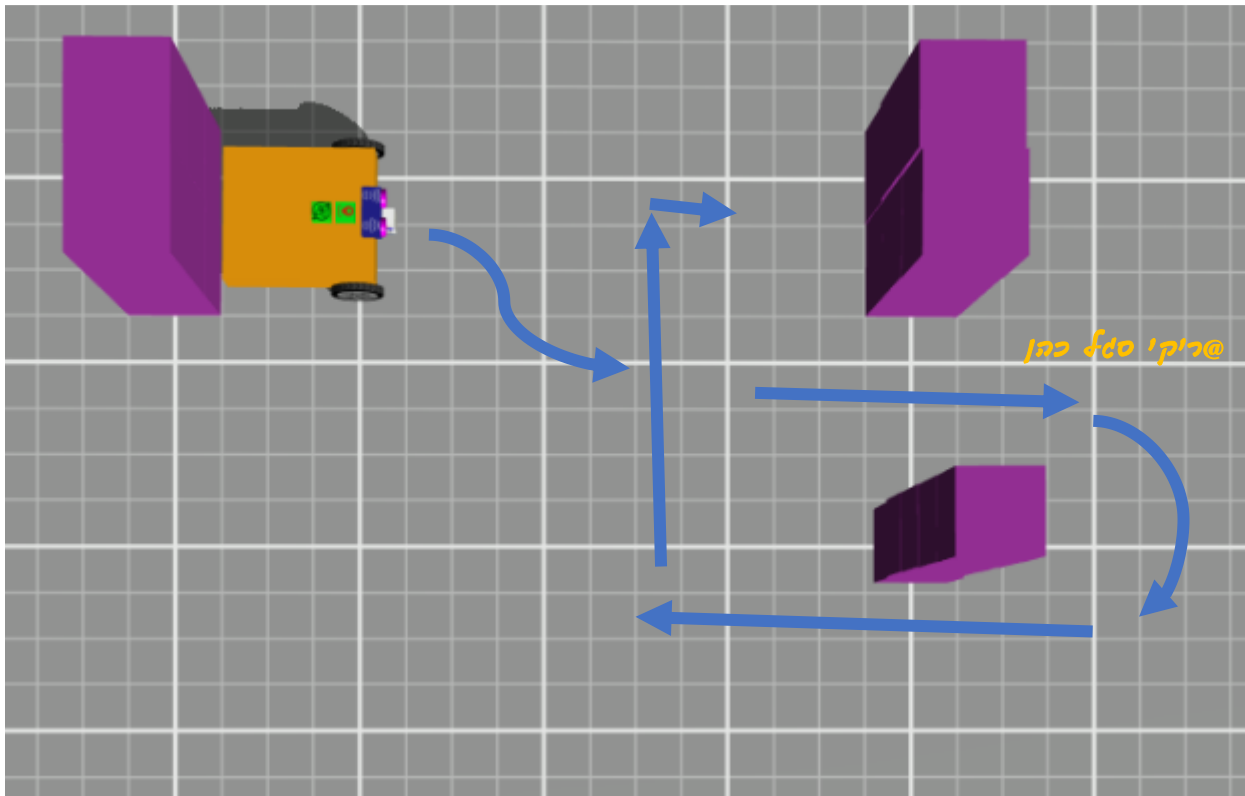


טיפים לביצוע יעיל של המשימה:

- א. מדדו את המרחקים שהרובוט צריך לנסוע עד הקיר באמצעות הסרגל (מדידה אחת- מרחק בין הרובוט לקיר הראשון)
(מדידה שנייה- המרחק מאחורי הרובוט עד הקיר השני)

משימה למתקדמים-שימוש בסיבובים

עליכם להמשיך את הקוד מהמקום בו עצרתם קודם. עתה עליכם להשלים את המהלך הבא



פסאודו-קוד

1. הרובוט יעבור בין המגדלים ממול בסדרה של סיבובי קשת ותנועה ישר כדי לעבור ביניהם מבלי לגעת.
2. הרובוט יפנה בסיבוב קשת לימין ויגיע לצידו של המגדל הימני
3. הרובוט ייסע ישר
4. הרובוט יפנה ימינה
5. הרובוט ייסע ישר
6. הרובוט יפנה ימינה ויעמוד בנקודת ההתחלה
7. הרובוט יגיד I Am Tired (אני עייף)