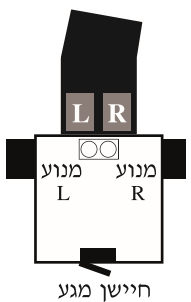


דוגמאות לפעולות המתארות את התנהגות הרובוט																													
<p>הרובוט נוסע קדימה למשך 5 שניות, אח"כ מבצע פנייה במקום ב-90° מעלות לכיוון ימין ועוצר.</p> <p>קדימה-ימינה-במקום</p> <p>1. 100 ← מנוע R</p> <p>2. 100 ← מנוע L</p> <p>3. המתן (5)</p> <p>4. -100 ← מנוע R</p> <p>5. 100 ← מנוע L</p> <p>6. המתן (5)</p> <p>7. 0 ← מנוע R</p> <p>8. 0 ← מנוע L</p>	<p>הרובוט נוסע קדימה לפי מהירות שהוגדרה במשתנה number בקו ישר עד שמזהה קו לבן בחיישן R, מדפיס קו לבן על הצג ואז עוצר</p> <p>קדימה-עד-לבן-מימין</p> <p>1. 100 ← number</p> <p>2. כל עוד (חיישן R = 0)</p> <p>2.1. R ← number</p> <p>2.2. L ← number</p> <p>3. הדפס "קו לבן"</p> <p>4. 0 ← מנוע R</p> <p>5. 0 ← מנוע L</p>																												
<p>כאשר חיישן המגע לחוץ הרובוט עוצר, כאשר החיישן משוחרר הרובוט נוסע קדימה. הפעולה אינסופית</p> <p>התקדם-עצור-עפי-מגע</p> <p>1. בצע אינסוף פעמים:</p> <p>1.1. אם חיישן מגע = 1</p> <p>1.1.1. 0 ← מנוע R</p> <p>1.1.2. 0 ← מנוע L</p> <p>1.2. אחרת</p> <p>1.2.1. 100 ← מנוע R</p> <p>1.2.2. 100 ← מנוע L</p>	<p>הרובוט מסתובב שמאלה בקשת למשך 3 שניות. עוצר, ממתיך שנייה, מסתובב שוב לאותו כיוון למשך 3 שניות, עוצר וממתין שנייה.</p> <p>קשת-שמאלה-פעמיים</p> <p>1. בצע 2 פעמים:</p> <p>1.1. 100 ← מנוע R</p> <p>1.2. 30 ← מנוע L</p> <p>1.3. המתן (3)</p> <p>1.4. 0 ← מנוע R</p> <p>1.5. 0 ← מנוע L</p> <p>1.6. המתן (1)</p>																												
																													
<p>רובוט ריבועי מורכב משני מנועים, שני חיישני אור, חיישן זיהוי עצם וחיישן מגע. לרובוט התכונות הבאות:</p> <p>שני מנועים (מנוע R, מנוע L)</p> <p>לכל מנוע ערך מספרי המייצג את מהירות המנוע.</p> <p>0: עצירה</p> <p>1..100: מהירות תנועת המנוע עם כיוון השעון</p> <p>-100...-1: מהירות תנועת המנוע נגד כיוון השעון</p>																													
<p>הרובוט מתנהג בהתאם לטבלה הבאה:</p>																													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>התנהגות הרובוט</th> <th>מהירות מנוע R</th> <th>מהירות מנוע L</th> <th>הערה</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>קדימה בקו ישר במהירות מקסימלית</td> <td>100</td> <td>100</td> <td>ערכים אלו, בהשגיה של 1 שנייה, נדרשים לנסיעה למרחק של 5 ס"מ</td> </tr> <tr> <td>אחורה בקו ישר במהירות מקסימלית</td> <td>-100</td> <td>-100</td> <td></td> </tr> <tr> <td>פניה שמאלה בקשת</td> <td>100</td> <td>50</td> <td>ערכים אלו, בהשגיה של 5 שניות, נדרשים לצורך פנייה שמאלה (נגד כיוון השעון) ב-90° (רבע סיבוב)</td> </tr> <tr> <td>פניה שמאלה במקום (סביב נקודת המרכז בקדמת הרובוט, בין שני החיישנים)</td> <td>100</td> <td>-100</td> <td></td> </tr> <tr> <td>פניה שמאלה רגל ציר</td> <td>100</td> <td>0</td> <td></td> </tr> <tr> <td>עצירה</td> <td>0</td> <td>0</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		התנהגות הרובוט	מהירות מנוע R	מהירות מנוע L	הערה	קדימה בקו ישר במהירות מקסימלית	100	100	ערכים אלו, בהשגיה של 1 שנייה, נדרשים לנסיעה למרחק של 5 ס"מ	אחורה בקו ישר במהירות מקסימלית	-100	-100		פניה שמאלה בקשת	100	50	ערכים אלו, בהשגיה של 5 שניות, נדרשים לצורך פנייה שמאלה (נגד כיוון השעון) ב-90° (רבע סיבוב)	פניה שמאלה במקום (סביב נקודת המרכז בקדמת הרובוט, בין שני החיישנים)	100	-100		פניה שמאלה רגל ציר	100	0		עצירה	0	0	
התנהגות הרובוט	מהירות מנוע R	מהירות מנוע L	הערה																										
קדימה בקו ישר במהירות מקסימלית	100	100	ערכים אלו, בהשגיה של 1 שנייה, נדרשים לנסיעה למרחק של 5 ס"מ																										
אחורה בקו ישר במהירות מקסימלית	-100	-100																											
פניה שמאלה בקשת	100	50	ערכים אלו, בהשגיה של 5 שניות, נדרשים לצורך פנייה שמאלה (נגד כיוון השעון) ב-90° (רבע סיבוב)																										
פניה שמאלה במקום (סביב נקודת המרכז בקדמת הרובוט, בין שני החיישנים)	100	-100																											
פניה שמאלה רגל ציר	100	0																											
עצירה	0	0																											
<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">חיישן מגע</th> <th colspan="2">שני חיישני אור (חיישן R, חיישן L)</th> </tr> <tr> <th>המשמעות</th> <th>ערך החיישן</th> <th>המשמעות</th> <th>ערך החיישן</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>אין מגע</td> <td>0</td> <td>רואה שחור</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>יש מגע</td> <td>1</td> <td>רואה לבן</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>		חיישן מגע		שני חיישני אור (חיישן R, חיישן L)		המשמעות	ערך החיישן	המשמעות	ערך החיישן	אין מגע	0	רואה שחור	0	יש מגע	1	רואה לבן	1												
חיישן מגע		שני חיישני אור (חיישן R, חיישן L)																											
המשמעות	ערך החיישן	המשמעות	ערך החיישן																										
אין מגע	0	רואה שחור	0																										
יש מגע	1	רואה לבן	1																										
<ul style="list-style-type: none"> חיישני האור צמודים לגוף הרובוט ונמצאים מעל הקו, אלא אם כן יצויין אחרת. חיישן זיהוי העצם נמצא בקדמת הרובוט, ומחזיר את המרחק בסנטימטרים מן העצם שזוהה על-ידי החיישן. 																													