**Practical No. 5**

import ch.aplu.robotsim.NxtRobot;

import ch.aplu.robotsim.Motor;

import ch.aplu.robotsim.MotorPort;

import ch.aplu.robotsim.Tools;

public class CircleWith2Motors {

public CircleWith2Motors() {

NxtRobot r = new NxtRobot();

Motor A = new Motor(MotorPort.A);

Motor B = new Motor(MotorPort.B);

r.addPart(B);

r.addPart(A);

A.setSpeed(100);

B.setSpeed(100);

A.forward();

B.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(200);

A.forward();

Tools.delay(200);

A.stop();

Tools.delay(100);

A.forward();

r.exit();

}

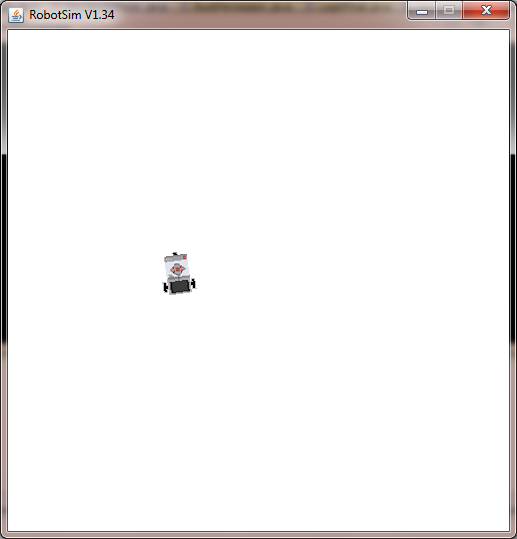
public static void main(String arg[]) {

new CircleWith2Motors();

}

}

**Output:**

****