

תרגיל מס' 1

בתרגיל זה נתרגל שימוש בפקודות הבסיסיות שהרובוט שלנו מכיר:

- `ahead` (double distance)
- `back` (double distance)
- `fire` (double power)
- `turnLeft` (double degrees)
- `turnRight` (double degrees)
- `turnGunLeft` (double degrees)
- `turnGunRight` (double degrees)
- `turnRadarLeft` (double degrees)
- `turnRadarRight` (double degrees)

כזכור, את כל הפקודות אנחנו נשים בתוך המתודה `run()`:

```
public void run() {  
    //הקוד שלכם  
}
```

עבור כל משימה, חשוב להריץ את הרובוט, כפי למדנו בשיעור, ולוודא שאכן קיבלנו את התוצאה הרצויה.

משימה מס' 1

כתבו רובוט שנוסע במסלול ריבועי (כלומר ארבע צלעות שוות, עם זווית ישרה בין הצלעות).

משימה מס' 2

כתבו רובוט שנוסע במסלול ריבועי, בכיוון ההפוך מזה שכתבתם במשימה מס' 1.

משימה מס' 3

כתבו רובוט שנוסע במסלול ריבועי, ויורה כדור אחד בכל פעם שהוא מגיע לאחת מהפינות של הריבוע.

משימה מס' 4

כתבו רובוט שנוסע במסלול ריבועי מספר לא מוגבל של פעמים.

משימה מס' 5

כתבו רובוט כמו במשימה 4, תוך כתיבה של שתי פקודות בסיסיות בלבד.

משימה מס' 6 – בונוס

כתבו רובוט שנוסע במסלול ריבועי, ויורה כדור אחד למרכז הריבוע בכל פעם שהוא מגיע לאחת מהפינות של הריבוע.

משימה מס' 7 – בונוס

כתבו רובוט שנוסע במסלול בצורת משולש שווה צלעות.