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 זוית 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.