

Algoritmo Ej2_mar22

salidaEncontrada \leftarrow 0

posicionInicial \leftarrow numeroAlAzar(1,4)

simSigelLineas \leftarrow 0

sigue_lineas()

posicionInicial > 2

F

V

posicionInicial = 1

F

V

posicionInicial = 3

F

V

simReposicionarMBot(-60,-90,-90)

simReposicionarMBot(100,50,0)

simReposicionarMBot(20,50,-90)

simReposicionarMBot(-150,50,-90)

reiniciar_Cronometro()

posicionInicial > 2

F

V

posicionInicial = 1

F

V

girar_derecha(70)

simEsperar(2)

girar_derecha(0)

seguirLineaNegra()

girar_izquierda(50)

simEsperar(1)

girar_izquierda(0)

recorrer(40,70)

girar_derecha(70)

simEsperar(1)

girar_derecha(0)

recorrer(25,70)

seguirLineaNegra()

girar_derecha(80)

simEsperar(1)

girar_derecha(0)

seguirLineaNegra()

girar_derecha(130)

simEsperar(1)

girar_derecha(0)

recorrer(17,70)

seguirLineaNegra()

girar_izquierda(50)

simEsperar(1)

girar_izquierda(0)

recorrer(6,70)

seguirLineaNegra()

girar_izquierda(50)

simEsperar(1)

girar_izquierda(0)

recorrer(40,70)

girar_derecha(70)

simEsperar(1)

girar_derecha(0)

recorrer(25,70)

seguirLineaNegra()

avanzar(0)

decirComentario('¡Salida encontrada!',2)

parar()

FinAlgoritmo