**נושאים מתקדמים iRobot**

הסימולציה – כללי

1. בפורום דיברו על זה שHOUSE יכיל רק דברים שקשורים אליו, ז"א לא יהיה לו קשר לרובוט שעובר עליו ולכן מיקום הרובוט לא יהיה חלק ממנו.

בשביל לתקן את זה צריך קצת לשנות דברים, למשל להעביר לסנסור לא מצביע לבית (שעד עכשיו ידע איפה הרובוט עליו), אלא מצביע לבית ומצביע לנקודה שעליו הרובוט נמצא בכל זמן (אולי גם מחלקה לרובוט?).

1. לבדוק בסוף שהקוד עובד עם max\_steps = 0. לתרגיל 1 זה יעבוד כי יש אלגוריתם אחד אבל צריך לחשוב על זה לקראת תרגילים הבאים.
2. התעסקות עם הסוללה – שאלתי בפורום צריך לראות מה הוא עונה.

האם השארות בעמדת טעינה זוללת סוללה?

מעבר דרך עמדת טעינה – מטעין את הסוללה.

צריך להבין אם כשאנחנו מגיעים לעמדת הטעינה אנחנו קודם מורידים סוללה על הצעד, אח"כ מוסיפים סוללה על הטעינה. או שהטעינה מתבצעת מהיציאה מ עמדת הטעינה. זאת אומרת צריך להטעין כשיוצאים מהעמדת טעינה לנקודה סמוכה לה.

**כרגע-**השארות בעמדת הטעינה עדיין לוקח סוללה.

**כרגע-**הטעינה קורית לאחר שנכנסו לעמדת הטעינה. כלומר אם עברנו מנקודה לעמדת הטעינה אז פשוט הסוללה תרד. ואז בצעד הבא הסוללה תעלה כי זה נטען בזמן הזה.

4. ב Main כל מה שמתחת ל :

// start the game:

להעביר לפונקציה שנקראת ככה.

תרשים

להכין תרשים של ה design שלנו - נעשה זאת בסוף.