
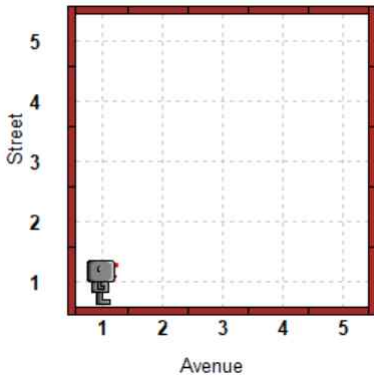
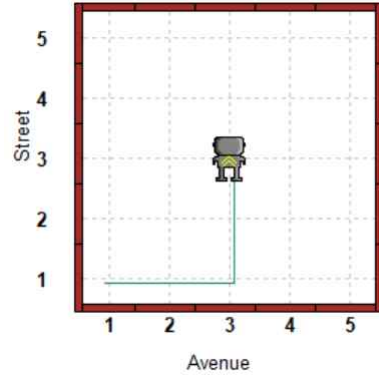


1. <보기>에서 적당한 명령어를 골라 <프로그램>의 빈 칸에 넣어 리보그가  모양으로 움직이는 로봇 프로그래밍을 완성해 보세요.(1점)

[실행 전]



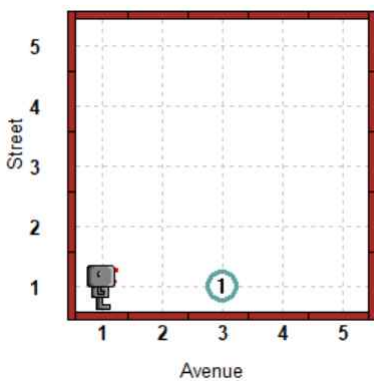
[실행 후]



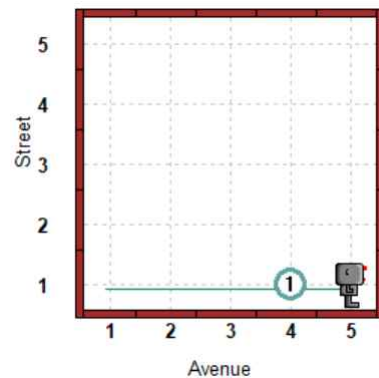
<보기>	<프로그램>
move turn_left turn_off put_beeper pick_beeper repeat	move() move() ① <u>turn_left()</u> move() move() turn_off()

2. <보기>에서 적당한 명령어를 골라 <프로그램>의 빈 칸에 넣어 리보그가 월드에 있는 비퍼(3,1)를 주워 다음 칸(4,1)에 내려 놓고 이동하는 로봇 프로그래밍을 완성해 보세요.(1점)

[실행 전]



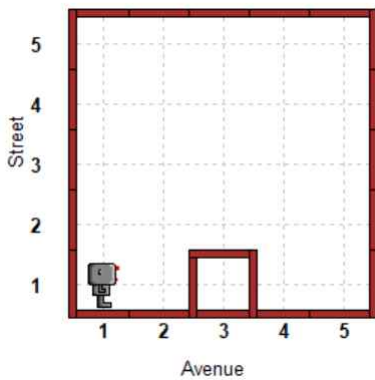
[실행 후]



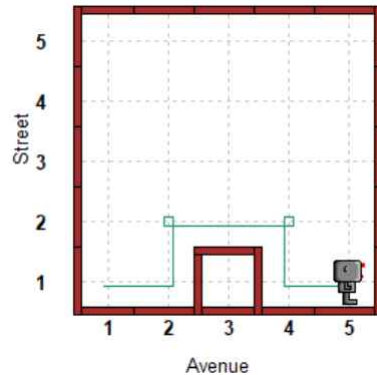
<보기>	<프로그램>
move turn_left turn_off put_beeper pick_beeper repeat	move() move() pick_beeper() move() ① <u>put_beeper()</u> move() turn_off()

3. <보기>에서 적당한 명령어를 골라 <프로그램>의 빈 칸에 넣어 리보그가 언덕(벽)을 넘는 로봇 프로그래밍을 완성해 보세요.(단, ①은 모두 같은 명령어이다.) (1점)

[실행 전]



[실행 후]



<보기>	<프로그램>
move turn_left turn_off turn_around put_beeper pick_beeper repeat	move() turn_left() move() ① <u>turn_left</u> () ① <u>turn_left</u> () ① <u>turn_left</u> () move() move() turn_left() turn_left() turn_left() move() turn_left() move() turn_off()

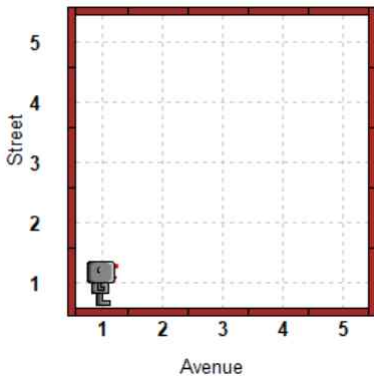
4. 다음 <World File>을 보고 <보기>에서 옳은 내용을 모두 고르세요.(3점)

<World File>	<보기>
<pre> avenues = 5 streets = 5 robot = (4, 2, 'S', 0) walls = [(4, 1), (5, 2), (6, 1)] beepers = { (3, 2): 1 } </pre>	가. 5X5 크기의 월드를 구성함. 나. robot은 (4,2)위치에 있음. 다. robot은 비퍼를 1개 가지고 있음. 라. 벽을 이용하여 월드를 구성함. 마. 비퍼는 (3,2)위치에 1개 놓여있음.

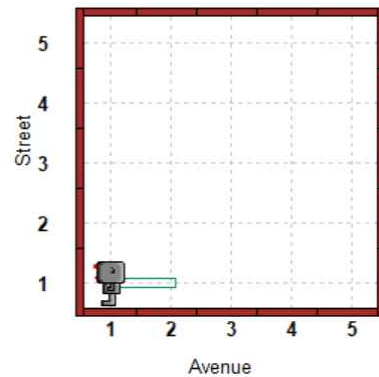
정답 : (가, 나, 라, 마)

5. <보기>에서 적당한 명령어를 골라 <프로그램>의 빈 칸에 넣어 리보그가 출발 지점에서 한 칸 앞으로 간 후, 뒤로 돌아 출발 지점으로 돌아오는 로봇 프로그래밍을 완성해 보세요.(2점)

[실행 전]



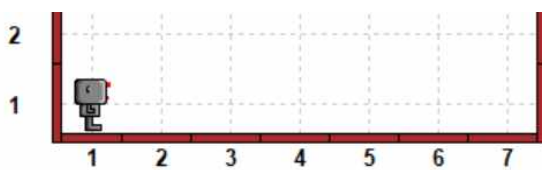
[실행 후]



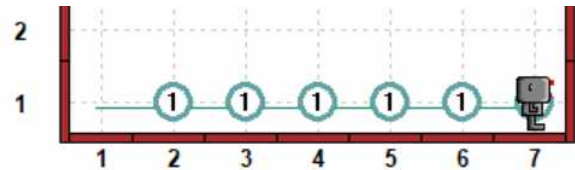
<보기>	<프로그램>
move turn_left turn_off turn_around put_beeper pick_beeper repeat	<pre> #define function def turn_around(): turn_left() turn_left() #program start move() ① <u>turn_around</u>() move() turn_off() </pre>

6. <보기>에서 적당한 명령어를 골라 <프로그램>의 빈 칸에 넣어 리보그가 벽까지 이동하며 비퍼를 내려 놓는 로봇 프로그래밍을 완성해 보세요. (3점)

[실행 전]



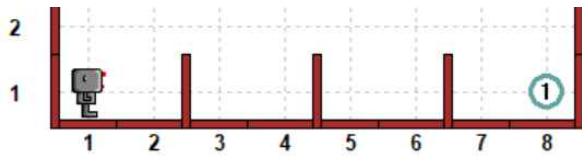
[실행 후]



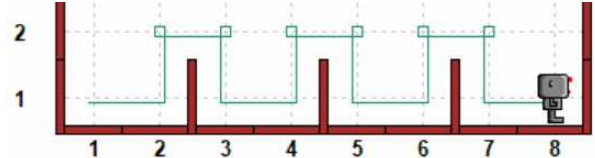
<보기>	<프로그램>
move turn_left turn_off turn_around put_beeper pick_beeper repeat	<pre> #define function def move_and_put(): move() put_beeper() #program start ① <u>repeat</u>(move_and_put,6) turn_off() </pre>

7. <보기>에서 적당한 명령어를 골라 <프로그램>의 빈 칸에 넣어 리보그가 허들을 넘어 결승점(비퍼)까지 도착할 수 있도록 로봇 프로그래밍을 완성해 보세요. (9점/각 3점)

[실행 전]



[실행 후]



<보기>	<프로그램>
<pre> move turn_left turn_right turn_off turn_around put_beeper pick_beeper repeat jump </pre>	<pre> #define functions def turn_right(): repeat(① <u>turn_left</u>,3) def jump(): move() turn_left() move() ② <u>turn_right</u>() move() turn_right() move() turn_left() #program start repeat(③ <u>jump</u>,3) move() pick_beeper() turn_off() </pre>