

Sweeping Robot

Bowen Wang



实现一个扫地机器人程序(Sweeping Robot)

- 机器人初始位置： $x: 0, y: 0, heading: north$
- 机器人可以执行如下指令：
 - * turn right：右转90度，位置不变
 - * turn left：左转90度，位置不变
- 要求：
 - * 使用任何面向对象语言皆可
 - * 需要同时提交测试用例



迭代二

- 机器人可以执行如下指令：

* **forward**：沿当前朝向前进一步，方向不变

* **backward**：沿当前朝向后退一步，方向不变

* **turn round**：旋转180度，位置不变



迭代三

- 机器人可以执行如下指令：

* **forwards (n) step**：沿当前朝向前进 n 步，方向不变

* **backwards (n) step**：沿当前朝向后退 n 步，方向不变



迭代四

- 机器人可以执行如下指令：

* **repeat (n, instruction) :**

将指定的某一指令重复执行n次

* **instructions (instruction1, instruction2 ...) :**

按照顺序执行一组指定指令（任意长度）