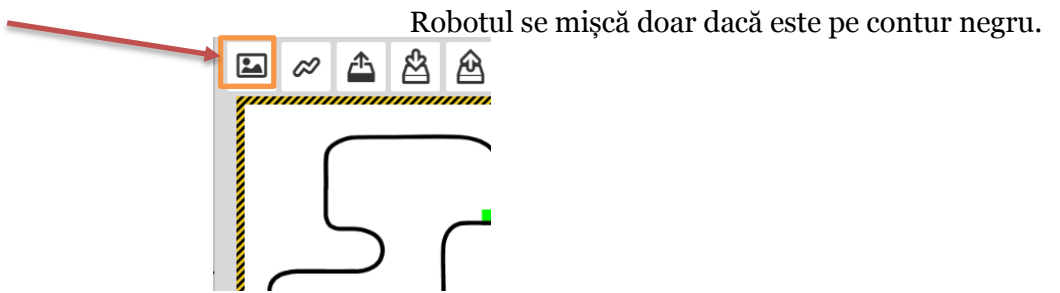


STRUCTURI ALTERNATIVE ȘI REPETITIVE

Se alege Zona de simulare:

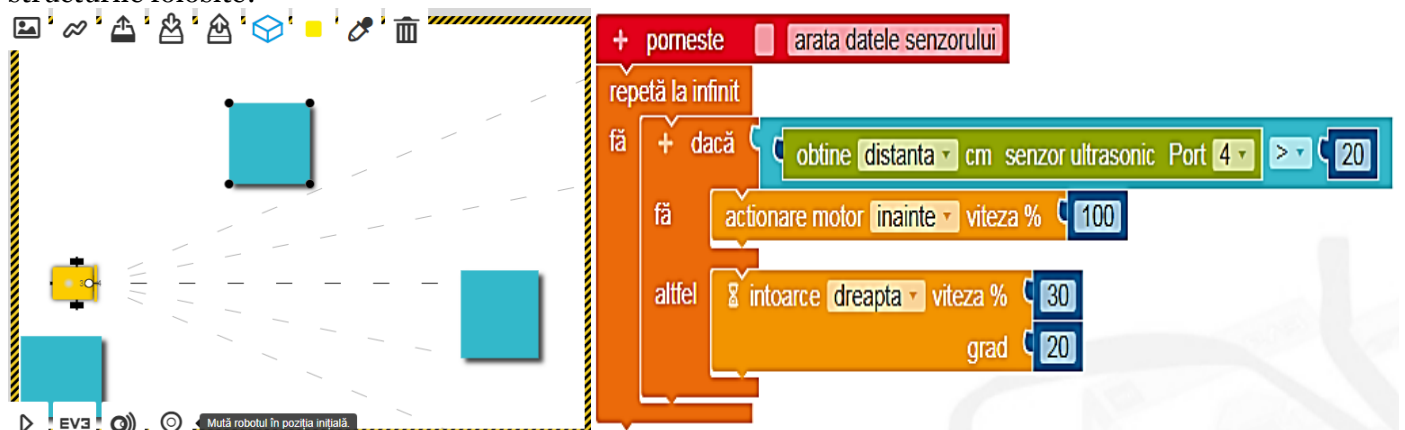


```
+ porneste [arata datele senzoriului]
+ dacă [obține culoare Senzor de culoare Port 3 = ]
  fă [actionare motor înainte viteza % 30
      distanta cm 20]
```

Rulează programul folosind Zona de simulare cu benzi colorate în roșu, galben, albastru, verde. Folosește structura alternativă DACĂ –ATUNCI –ALTFEL într-o structură repetitivă, astfel încât robotul să meargă înainte doar dacă se află pe ALB. Altfel, el trebuie să acționeze motorul ”înapoi”.

```
+ porneste [arata datele senzoriului]
repetă de 20 ori
  fă + dacă [obține culoare Senzor de culoare Port 3 = ]
    fă [actionare motor înainte viteza % 100
        distanta cm 5]
    altfel [actionare motor înapoi viteza % 100
            distanta cm 5]
```

Poziționați obiectele din Zona de simulare ca în imagine. Rulați programul alăturat imaginii. Ce efect au structurile folosite?



Adaugă obiecte de diferite forme și observă modul în care reacționează robotul.