

### *Comenzi pentru implementarea structurii liniare*

Roboțelul execută comenzile în ordinea în care le dăm.

După ce te-ai obișnuit cu spațiul de lucru din laborator, poți testa mișcarea robotului în diferite *Zone de Simulare*.



Alege această zonă de simulare și du roboțelul pe traseu până la obstacolul îngrădit cu bandă de marcaj.

Folosește butoanele Play, Stop și Reset pentru a testa și depana programul.

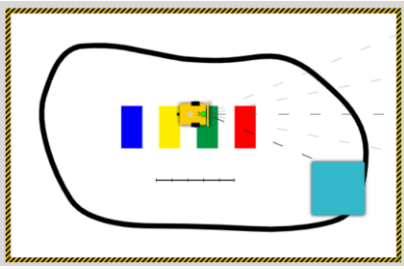
### *Comenzi pentru implementarea structurii alternative. Comenzi pentru implementarea structurii repetitive*

Roboțelul nostru este echipat cu senzor de culoare. Este inteligent. El poate lua decizii. Programează-l să se oprească dacă ajunge pe cartonașul verde, așa cum face roboțelul din videoclipul următor:

<https://www.youtube.com/watch?v=tiiDHjHUftg>

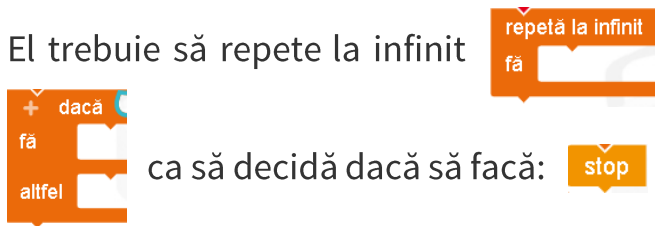
## Indicații:

Alege scena cu cartonașe colorate

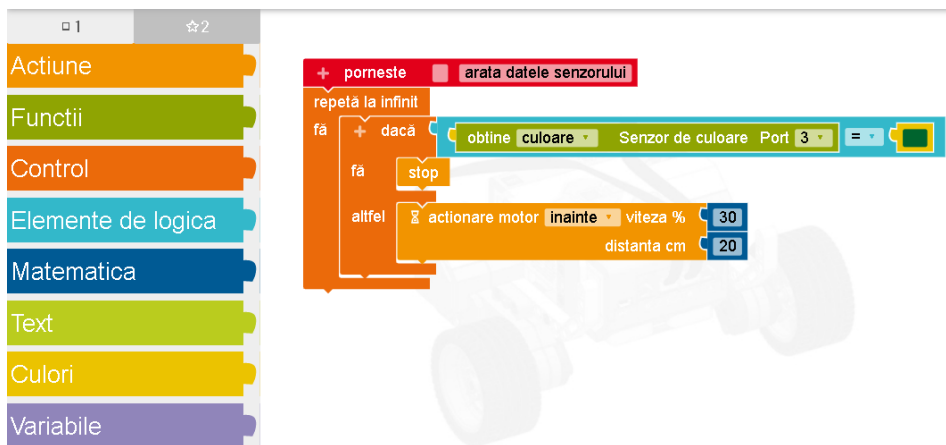


Gândește-te la un algoritm care să rezolve problema.

El trebuie să repete la infinit verificarea culorii pe care se află  
ca să decidă dacă să facă: sau altfel.



Implementează algoritmul folosind aceste blocuri grafice:



## Temă:

Implementează un algoritm cu ajutorul blocurilor grafice pentru a duce roboțelul în parcare, apoi plimbă-l pe traseu așa cum vezi în videoclipul următor:

<https://www.youtube.com/watch?v=b4G0NWWwhoKY>