

# CHALLENGE UNPLUGGED

# 1

## EEN ROUTE LOPEN

Een programmeur heeft een programma geschreven. Een robot moet van punt 1 naar punt 2 lopen.

Dit moet je weten voordat je begint:

- Gebruik de plattegrond.
- Het beginpunt is 1 en het eindpunt is 2.
- De pijlen laten zien wat de kijkrichting van je robot is.
- Er staan tafels (zwarte hokjes), stoelen (grijze hokjes).

Dit moet de robot onderweg doen:

1. Een high five geven bij het kruisje.
2. Iets oppakken bij de letter A.
3. Iets neerleggen bij de letter B.

Onder de plattegrond staat de legenda.

Test dit programma op de volgende pagina en ontdek waar de fouten zitten.

4. Omcirkel de fouten in de code.

```
↑ ↶ [↑] ↻3    [↑] ↻6 ✕ ↶ ↑ ↘ ↑ ↑ ↶ ↑ ↑  
↑ ↑ ↶ ↑ ↗    ↶ ↶ ↑ ↶ ↑ ↑ ↶ ↑
```

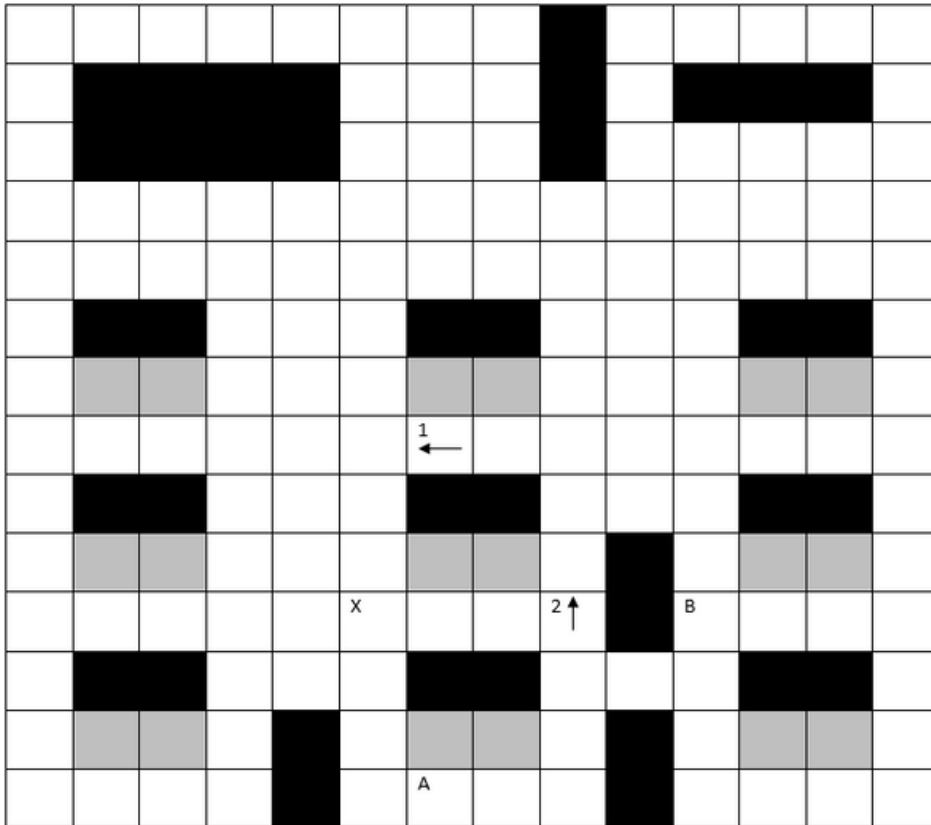
Verbeter daarna de bugs. Schrijf het juiste programma.

---

---

---

# PLATTEGROND & LEGENDA



Naar voren	Naar links draaien	Naar rechts draaien	High five geven	Oppakken	Neerleggen
					

# 2

## EEN PROGRAMMA SCHRIJVEN

Je schrijft een programma voor een robot zonder fouten.

Dit moet je weten voordat je begint:

- Gebruik de plattegrond.
- Het beginpunt is 1 en het eindpunt is 2.
- De pijlen laten zien wat de kijkrichting van je robot is.
- Er staan tafels (zwarte hokjes), stoelen (grijze hokjes) en klasgenoten (X) op de plattegrond.
- bij de letter A ligt een boek op de grond.

Tips:

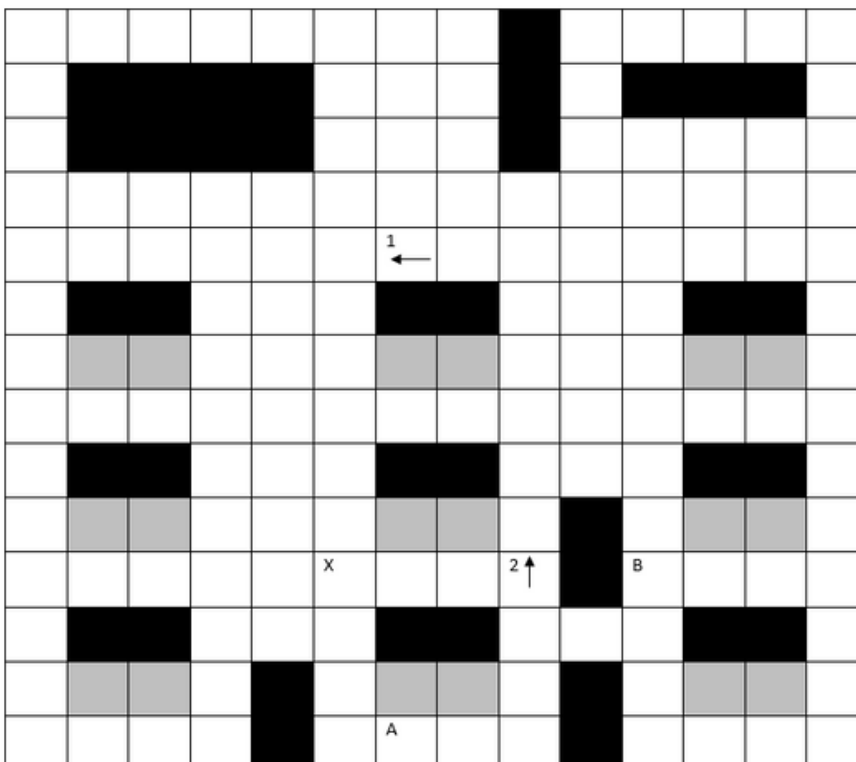
- Zorg dat je robot de kortste route neemt voor deze taak.

De taak die 'je robot' moet uitvoeren is:

- Loop van 1 naar 2.
- Kijk bij 2 in de goede kijkrichting.
- Praat onderweg met de klasgenoot (bij de X). **Let op:** de klasgenoten staan altijd in een vakje naast je robot! Je weet waar ze staan door de kijkrichting van je robot. Ze staan altijd in het vakje waar robot naar kijkt.
- Robot moet iets oppakken bij A.
- Robot moet iets neerleggen bij B.

Gebruik deze pictogrammen:

Naar voren	Naar links draaien	Naar rechts draaien	Praten	Oppakken	Neerleggen	Loops
↑	↶	↷	↔	⤴	⤵	↻



Het originele programma voor Rob-Ott:

---

---

---

---

---

---

---

---