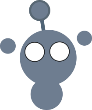
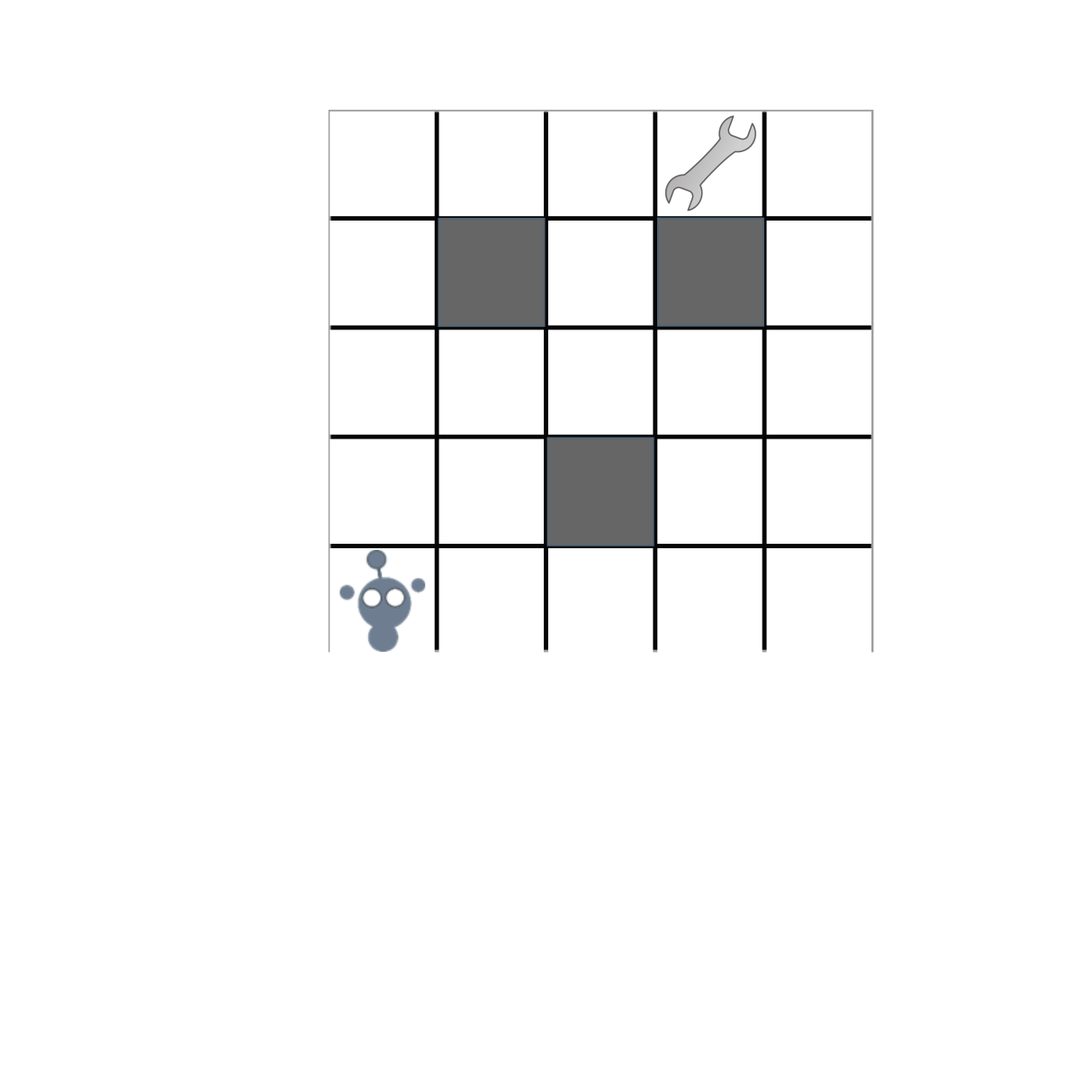
**Lightbot**

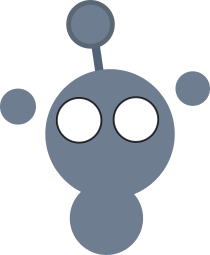
1. **Naloga: Pomagaj,  (robotku) pobrati viličasti ključ. Izogibaj se sivim poljem, to so magneti. Za premikanje robotka uporabiš ukaze: (naprej), (nazaj), (obrat v levo), (obrat v desno). Ko robotek pride do polja z viličastim ključem uporabi ukaz , da pobereš viličasti ključ.**

**Zapiši zaporedje ukazov, ki si jih uporabil.  
\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_**

****

1. **Naloga:**

**Pomagaj, (robotku) sestaviti svojega dvojčka, po sobi ima razmetane dele, ki jih mora uporabiti. Za premikanje robotka uporabiš ukaze: (naprej), (nazaj), (obrat v levo), (obrat v desno). Da bi robotek pobral sestavni del, mora biti obrnjen s trupom proti sestavenm delu.**



1. **Poskušaj najti najkrajšo pot, po kateri bo šel robotek.   
   Cilj bo dosegel, ko pobere zadnji sestavni del, to je njegov oddajnik C:\Users\nikol\AppData\Local\Microsoft\Windows\INetCache\Content.Word\path850-4-1-9.png. (Pot vriši v mrežo z zeleno barvo.)**

**Robotek naredi najmanj \_\_\_\_ potez.**

1. **Poskušaj najti pot, po kateri bo šel robotek, da bo v naslednjem zaporedju pobral sestavne dele.   
   Zaporedje: (trup), (glava), (oko x2), (roka x2), (antena) in (oddajnik).**



**Število korakov, ki mojega robotka pripeljejo do cilja je \_\_\_\_\_\_.**

**Primerjaj rezultat s sosedom. Zakaj je prišlo do razlik?   
\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_**

