**RoboLocode**

***Robot fabrikken  
Kvalitetskontroll, inspeksjonsskjema***

**ID**

|  |  |
| --- | --- |
| Ansvarlig Ingeniør | |
| NAVN |  |
| DATO, INSPEKSJON |  |

**PROSEDYRE**

Alle roboter som forlater Robolocode robotfabrikken, må fullføre følgende verifikasjoner for å sikre høyest mulig kvalitet. Les grundig hvert trinn, og gå gjennom hver enkelt, en etter en, og fyll inn nødvendig informasjonen.

|  |
| --- |
| 1. Basis Bevegelse – kode verifisering |
| Forsikre deg om at roboten kan bevege seg ordentlig. Sjekk følgende kode for eventuelle problemer. Hvis du finner noen, pass på at de slik at roboten kan bevege seg fremover. |

|  |
| --- |
| def moveForward(currentRobot, nTurns):  x = 0  while(y < nTurns):  x = x-1  if (currentRobot.energy > 0) then:  currentRobot.move()  currentRobot.setEnergy(currentRobot.energy - 1)  else:  return “Not enough energy”  return “Movement completed successfully” |
|  |

|  |
| --- |
| 1. Bevegelse - test case |
| Using the fixed code from the previous step, please test the movement function with the following values and for each one please provide the returned messages. Ved å bruke koden fra forrige trinn, test bevegelsesfunksjonen med følgende verdier og skriv ned returnerte meldinger (for hver enkelt tilfelle). |

|  |
| --- |
| *# lizCrusher.energy = 3*  moveForward(lizCrusher, 4) |
|  |

|  |
| --- |
| *# dragonKnight.energy = 0*  moveForward(dragonKnight, 1) |
|  |

|  |
| --- |
| *# alwaysTired.energy = 7*  moveForward(alwaysTired, 3) |
|  |

|  |
| --- |
| 1. Oppgradert Bevegelse - kode |
| Den grunnleggende bevegelseskoden må oppgraderes slik at roboten kan bevege seg fremover og bakover. Ved å bruke opprinnelig kode som grunnlag, vennligst programmer den oppgraderte funksjonen definerte under, med atferd som angitt i kommentaren. |

|  |
| --- |
| *# moves the currentRobot the specified number of turns of the wheels by nturns*  *# if direction is positive it should move forward, if negative it moves backwards,  # zero it does not move or consume energy*  *# the robot should only move if there’s enough energy for all of the turns requested,  # if there’s enough energy then after each turn the equivalent amount of energy  # should be subtracted*  def move(currentRobot, nturns, direction): |
|  |

**VURDERING**

Gi din tilbakemelding og vurdering av denne aktiviteten.

|  |
| --- |
|  |