

Aufgaben: (🖨️) Öffne das Projekt 09_KarolVorlageTeil2_Opp

Um manche deiner Methoden testen zu können, verwende in deiner Welt die Methode `ZiegelVerstreuen`. Neue Methoden werden wieder in der Klasse `ROBBY` erstellt.

1. Erstelle eine Methode `MehrereZiegelLegen()`, die den Roboter einen Stapel von so vielen Ziegel hinlegen lässt, wie du eingibst.
2. Erstelle die Methode `Invertieren`, die einen Ziegel legen lässt, falls keiner lag und einen entfernt, falls einer lag.
3. Erstelle die Methode `InvertiereBisWand` mit Hilfe von `Invertieren`.
4. Erstelle die Methode `AlleZiegelAufheben`, die alle Ziegel im Feld vor Karol aufheben lässt.
5. Erstelle eine Methode `Putzen()`, die Karol alle Ziegel in der Reihe vor ihm aufräumen lässt und die Methode `AlleZiegelAufheben` verwendet.
6. Erstelle eine Methode `ZiegelRand`, welche den Roboter, der an seiner Startposition steht, eine eingegebene Anzahl an Ziegeln hintereinander am Rand der Welt entlang ablegen lässt.
7. Erstelle die Methode `ReiheSammeln`, die alle Ziegel auf dem Weg zur Wand (Stapelhöhe maximal 1) entfernt, mitzählt, wie viele aufgesammelt wurden und diesen Wert zu Schluss am Bildschirm ausgibt.
8. Erstelle eine Methode `InDieEcke`, die den Roboter von einer beliebigen Stelle aus in seine ursprüngliche Ecke gehen lässt. Achtung: Es gibt eine Methode `IstBlickNorden`, die dazu benötigt wird.
9. Der Roboter steht an seiner Startposition. Erstelle die Methode `ZiegelUnterSichLegen`, die einen Ziegel unter den Roboter an die Startposition legt, mit Hilfe von Methoden der letzten Stunde.
10. (Schwer!) Der Roboter soll eine komplette Schicht Ziegel legen. Formuliere die Methode `EbeneLegen`. Tipp: Lass Karol einen Stein in die Anfangsecke legen und sich drauf stellen.
11. (📖) Zeichne das Struktogramm zu `InvertiereBisWand` (nur die Grundbefehle verwenden, also ohne `Invertieren`) in dein Heft.