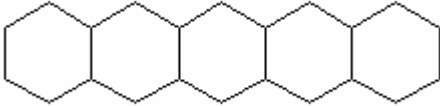
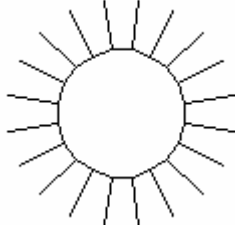
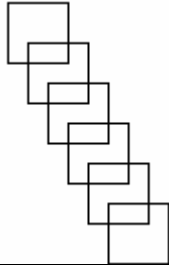
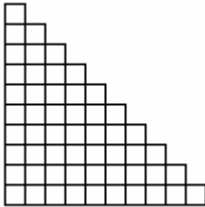


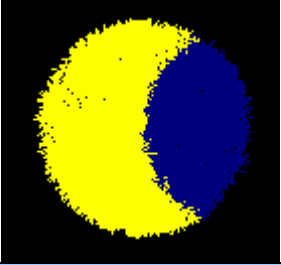
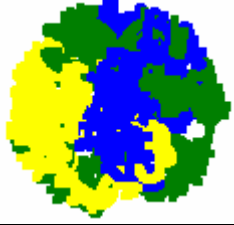


Podmienky a procedúry

<p>1. šesťuholníky</p> <p>Napíšte procedúru <code>ule(n:integer; a:real);</code>, ktorá nakreslí vedľa seba n šesťuholníkov so stranou a.</p>	
<p>2. slnko</p> <p>Napíšte procedúru <code>slnko(n:integer; d,s:real);</code>, ktorá nakreslí slnko s n lúčmi, pričom dĺžka lúča je d a dĺžka oblúka (dĺžka strany n-uholníka) je s.</p>	
<p>3. štvorce</p> <p>Napíšte procedúru <code>stvorce(n:integer; a:real);</code>, ktorá nakreslí n prekrývajúcich sa štvorcov veľkosti a, pričom sa navzájom prekrývajú v 1/3 strany.</p>	
<p>4. schody</p> <p>Napíšte procedúru <code>schody(n:integer; a:real);</code>, ktorá nakreslí schody z rôzne veľkých obdĺžnikov. Počet schodov je n, výška jedného schodu je a.</p>	
<p>5. mesiac</p> <p>Metódou stráženej náhodnej prechádzky zabezpečte, aby robot nevyšiel z oblasti "mesiac":</p> <ul style="list-style-type: none"> • musí byť v prvej kružnici s polomerom 50 a stredom (250,200) • nesmie byť v druhej kružnici s polomerom 50 a stredom (300,200) 	
<p>6. farebné sústredné kruhy</p> <p>Metódou stráženej náhodnej prechádzky vyfarbite dva sústredné kruhy:</p> <ul style="list-style-type: none"> • vnútorný žltou - polomer 30 • vonkajší červenou - polomer 50 	

<p>7. farebný mesiac</p> <p>Metódou stráženej náhodnej prechádzky vyfarbite mesiac žltou, prienik kruhov tmavomodrou, celé na čiernom pozadí.</p> <ul style="list-style-type: none"> • musí byť v prvej kružnici s polomerom 50 a stredom (250,200) • nesmie byť v druhej kružnici s polomerom 50 a stredom (300,200) 	
<p>8. zemeguľa</p> <p>Naprogramujte náhodnú prechádzku 3 robotov, ktoré sú vytvorené v strede plochy s chránenou oblasťou kruhom s polomerom 50, pričom každý robot má hrubé pero s farbami žltá, modrá a zelená a pohybuje sa krokom 5.</p>	
<p>9. sínus</p> <p>Nakreslite graf funkcie $f(x)=\sin(x)$ nasledujúcim spôsobom:</p> <ul style="list-style-type: none"> • jeden robot sa bude hýbať po kružnici, • druhý robot bude rovnomerne zväčšovať svoju x-ovú súradnicu a y-ovú súradnicu bude mať totožnú s y-ovou súradnicou prvého robota. 	