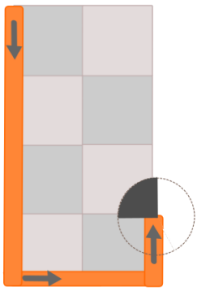
# Discussão

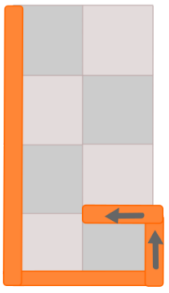
Para iniciarmos esta discussão, lembremos que o robô já havia pintado parte de uma trajetória na quadrícula de um tapete. Consideremos a vista superior, em vez da vista em perspectiva, conforme ilustrado a seguir.

O robô ainda seguiu os comandos abaixo.

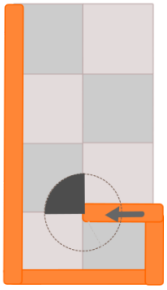
1º) Girar um quarto de volta no sentido anti-horário;



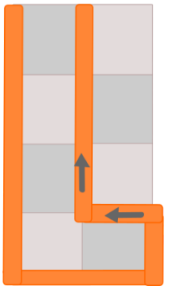
2º) Deslocar um metro à frente;



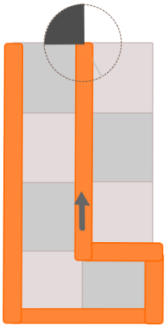
3º) Girar um quarto de volta no sentido horário;



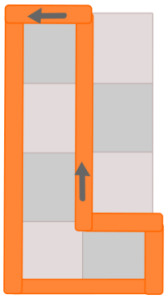
4º) Deslocar três metros à frente;



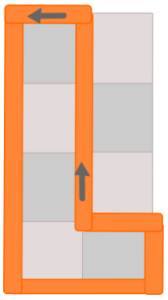
5º) Girar um quarto de volta no sentido anti-horário;



6º) Deslocar um metro à frente.



Portanto, a trajetória completa do robô foi:



***Elaborado na UFMG por*** *Aniura Milanés Barrientos,*
*Bianca Silva Andrade,*
*Carmen Rosa Giraldo Vergara,*
*Leandro Augusto Rodrigues Araújo,*
*Nora Olinda Cabrera Zúñiga,*
*e Taciany da Silva Pereira Melo.*