

```
void retangulo(float a, float b)
{
    /* abaixa a caneta */
    motor(1,-55);

    /* desliga os motores de tração (para garantir seu estado inicial) */
    motor(0,0);
    motor(3,0);

    /* desenha o primeiro lado */
    reta(a);

    // pára o robô
    motor(0,0);
    motor(3,0);

    /* levanta a caneta */
    motor(1,55);

    /* recua para compensar a translação vertical da caneta */
    reta(-0.16);

    /* aciona os motores fazeno o robô girar no próprio eixo */
    motor(0,-100);
    motor(3,100);

    /* aguarda meio segundo */
    sleep(0.5);

    // pára o robô
    motor(0,0);
    motor(3,0);

    /* avança para compensar a translação horizontal da caneta */
    reta(0.16);

    // pára o robô
    motor(3,0);
    motor(0,0);

    // abaixa a caneta
    motor(1,-55);

    /****** desenha o segundo lado *****/
    reta(b);

    // pára o robô
    motor(0,0);
    motor(3,0);

    /* levanta a caneta */
    motor(1,55);

    /* recua para compensar a translação vertical da caneta */
    reta(-0.16);

    /* aciona os motores fazeno o robô girar no próprio eixo */
    motor(0,-100);
```

```
motor(3,100);

/* aguarda meio segundo */
sleep(0.5);

// pára o robô
motor(0,0);
motor(3,0);

/* avança para compensar a translação horizontal da caneta */
reta(0.16);

// pára o robô
motor(3,0);
motor(0,0);

// abaixa a caneta
motor(1,-55);

/***** desenha o terceiro lado *****/
reta(a);

// pára o robô
motor(0,0);
motor(3,0);

/* levanta a caneta */
motor(1,55);

/* recua para compensar a translação vertical da caneta */
reta(-0.16);

/* aciona os motores fazem o robô girar no próprio eixo */
motor(0,-100);
motor(3,100);

/* aguarda meio segundo */
sleep(0.5);

// pára o robô
motor(0,0);
motor(3,0);

/* avança para compensar a translação horizontal da caneta */
reta(0.16);

// pára o robô
motor(3,0);
motor(0,0);

// abaixa a caneta
motor(1,-55);

/***** desenha o quarto lado *****/
reta(b);

// pára o motor
```

```
motor (0,0);  
motor (3,0);  
  
//levanta a caneta  
motor (1,55);  
}
```