



# RobotProg :

## Mots-clefs du langage

Mot-clef	Description :
Début	Premier bloc exécuté dans un programme ou sous-programme
Fin	Dernier bloc exécuté dans un programme ou sous-programme
Lire	
Afficher	
Pour	Utilisé dans l'en-tête d'une boucle pour
Jusque	Utilisé dans l'en-tête d'une boucle pour
Pas	Utilisé dans l'en-tête d'une boucle pour
Suivant	Fin d'une boucle pour
TantQue	Utilisé dans l'en-tête d'une boucle tant que
FinTantQue	Fin d'une boucle tant que
<b>Commandes robot</b>	
Avancer	Le robot avance d'une case
TournerADroite	Le robot pivote d'un quart de tour vers sa droite en restant sur la même case
TournerAGauche	Le robot pivote d'un quart de tour vers sa gauche en restant sur la même case
Marquer	Le robot marque d'un point rouge la case sur laquelle il est situé
Démarquer	Le robot efface la marque de la case sur laquelle il est situé
Recharger	Si le robot est sur une prise d'énergie, son énergie est remise à sa valeur maximum.
PrendreBallon	Le robot prend le ballon s'il se trouve sur la même case que le ballon
PoserBallon	Le robot pose le ballon sur la case qu'il occupe
LancerBallon	Le robot lance le ballon à trois cases devant lui. Si le ballon sort du terrain, il est relancé automatiquement sur une case déterminée au hasard.

Mot-clef	Description :
<b>Fonctions logiques</b>	
MurEnFace	Vrai si la case devant le robot est un mur
MurADroite	Vrai si la case à la droite du robot est un mur
MurAGauche	Vrai si la case à la gauche du robot est un mur
Sorti	
RobotSurUnePrise	Vrai si le robot se trouve sur une prise d'énergie
CaseMarquée	Vrai si le robot se trouve une case marquée
CaseDevantOccupée	Vrai si la case devant le robot est occupée par un autre robot, ou si le robot se trouve devant un mur du bord du terrain
BallonSurLeSol	Vrai si le ballon est sur le sol
<b>Autres fonctions</b>	
DistanceMur	Retourne le nombre de case entre le robot et le mur le plus proche devant le robot
Energie	Retourne un nombre qui représente l'énergie restante du robot
xRobot	Donne la position x du robot sur le terrain
yRobot	Donne la position y du robot sur le terrain
dxRobot	Donne l'orientation du robot selon l'axe des x
dyRobot	Donne l'orientation du robot selon l'axe des y
xBallon	Donne la position x du ballon sur le terrain
yBallon	Donne la position y du ballon sur le terrain
<b>Opérateurs et constantes logiques</b>	
Et	Opérateur logique
Ou	Opérateur logique
Non	Opérateur logique
Vrai	Constante logique
Faux	Constante logique
<b>Signes</b>	
=	
()	
+ - * /	
= > >= <	