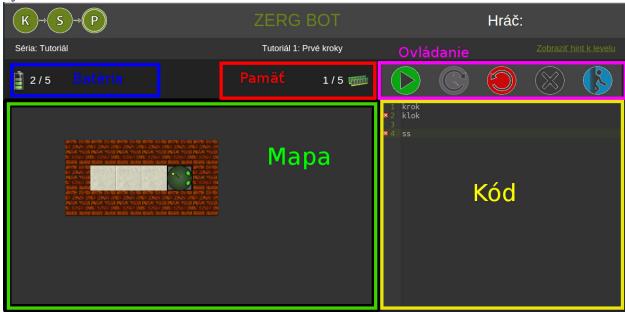
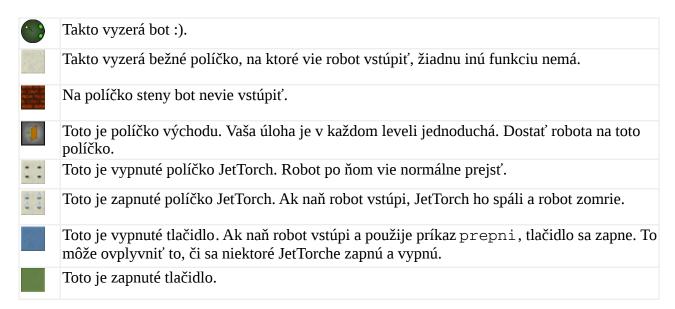
# ZergBot návod

Ako ste si už prečítali v zadaní, vašou hlavnou úlohou je dostať robota do cieľa. Herné prostredie vyzerá takto:



#### Mapa



#### **Batéria**

Batéria označuje, koľko jednotlivých príkazov môže robot urobiť. Po každom príkaze, ktorý robot vykoná sa batéria zníži o jedna. Rátajú sa všetky druhy príkazov (krok, prepni, doprava...)

#### Pamäť

Pamäť označuje, koľko riadkov príkazov môžete pre robota v tomto kole napísať (v časti kód). Nemusí to byť nutne rovnaké číslo ako veľkosť batérie. Časom sa naučíte príkazy, pomocou ktorých bude robot opakovať niektoré úkony.

#### Kód

V tejto časti budete písať príkazy, pomocou ktorých sa bude robot na mape pohybovať. Príkazy, ktoré máte k dispozícii sú:

krok	Toto je najjednoduchší príkaz. Posunie robota o jedno políčko dopredu.
doprava	Robot sa otočí o 90 stupňov doprava.
dolava	Robot sa otočí o 90 stupňov doľava.
prepni	Ak robot stojí na tlačidle, pomocou tohto príkazu sa zmení stav tlačidla (zapnuté sa vypne a vypnuté sa zapne).

### Ďalšie príkazy sú popísane nižšie.

#### **Funkcie**

Funkcie sa používajú vtedy, ak chceme veľakrát opakovať tú istú operáciu alebo niekoľko rovnakých operácii. Je to v princípe vytvorenie nového príkazu pre robota spojením už existujúcich príkazov. V programe môžete zadefinovať 10 funkcii (aha funkcia0:, aha funkcia1:, aha funkcia2: až aha funkcia9:). Majme napríklad takéto príkazy pre robota:

funkcia1 funkcia0 aha funkcia1: krok krok aha funkcia0: doprava dolava

Takýto kód urobí presne to isté, ako keby sme napísali:

krok krok krok krok krok doprava dolava Teda vždy keď do kódu napíšeme funkcial, vykonajú sa všetky príkazy za riadkom aha funkcial: Vždy najskôr píšete kód programu, až potom píšete všetky popisy funkcii tak ako v príklade. Dokonca dokážeme urobiť niečo takéto:

```
funkcia1
funkcia1
aha funkcia1:
funkcia0
krok
krok
aha funkcia0:
doprava
dolava
```

Teda jedna funkcia nám dokáže volať inú funkciu. Vyskúšajte si sami, čo vám takýto kód urobí :).

#### Príkaz ak

Robotovi môžeme dať nejaké podmienky, na základe ktorých bude vykonávať príkazy. Máme niekoľko typov:

- ak je stena vpravo alebo vlavo alebo vpredu alebo vzadu
- ak svieti znamená to, že príkaz sa vykoná len vtedy, ak je robot na tlačidle svetla a toto tlačidlo svieti
- ak nesvieti znamená to, že príkaz sa vykoná len vtedy, ak je robot na tlačidle svetla a toto tlačidlo nesvieti alebo je na inom tlačidle, ktoré nevie svietiť

#### Ukážeme si nejaké príklady:

```
krok ak je stena vlavo
dolava ak svieti
prepni ak nesvieti
funkcia3 ak je stena vzadu
```

#### Takisto môžeme podmienky spájať, napr:

```
krok ak je stena vlavo a je stena vlavo doprava ak svieti <mark>alebo</mark> je stena vlavo doprava ak nesvieti <mark>alebo</mark> (je stena vlavo a je stena vpravo)
```

#### Tiež sa môžeme pýtať, či niečo neplatí:

```
doprava ak nie je stena vlavo
```

## **Ovládanie**

	Týmto tlačidlom spustíte postupne všetky príkazy, ktoré ste napísali do časti kód.
	Tlačidlo stopne vykonávanie programu robotom.
<b>©</b>	Týmto tlačidlom zrýchlite alebo spomalíte vykonávanie príkazov robotom.
	Tlačidlo reset slúži na zrušenie všetkých pohybov robota, ktoré už vykonal. Robot sa vráti na pôvodné miesto aj všetky políčka sa vrátia do pôvodného stavu.
$\otimes$	Tlačidlo clear vymaže všetko napísane v časti kód.
B	Týmto tlačidlom sa vrátite do zoznamu úloh.