

# ¿ QUE ES KAREL EL ROBOT ?

¿LISTOS?

origen

KAREL SURGE EN 1981  
GRACIAS A RICHARD  
E. PATTIS.



junto con Jim Roberts y Mark Stehlik terminan de desarrollar la segunda versión para el año de 1995, distribuyendo así un software educativo de código abierto, con el principal objetivo de explorar los procesos lógicos que conllevan la programación.



BERGIN, J. MARZO 8 DEL 2000. INTRODUCING OBJECTS WITH KAREL J ROBOT.  
[HTTP://CSIS.PACE.EDU/~BERGIN/KAREL/ECOOP2000JBKAREL.HTML.](http://csis.pace.edu/~bergin/karel/ecoop2000JBKarel.html)

## EL LENGUAJE DE KAREL...

Karel usa el lenguaje Pascal, el cual consiste en un sistema de funciones o procedimientos para crear ordenes, de esta manera se crea la línea de seguimientos que debe seguir Karel para completar su objetivo.

## ¿CUAL ES EL OBJETIVO DE KAREL?



El principal objetivo de Karel es enseñar los conceptos básicos relativos de programación, el como se maneja un lineamiento de ordenes y funciones para resolver problemáticas en diferentes situaciones o entornos.

## ¿COMO FUNCIONA?

```
2 #include <stdlib.h>
3 #include <string.h>
4 #include <time.h>
5 #include <malloc.h>
6
7 // Definiendo las rutas de archivos
8 #define CARTONES "Cartones.bin"
9 #define CANTADOS "Cantados.bin"
10 #define GANADORES "Ganadores.bin"
11
12 typedef struct {
13     int carton[3][5];
14     char tocado[3][5];
15     int nroCarton;
16 } CartonBingo;
17
18 typedef struct {
19     char nombre[15];
20     CartonBingo car[3];
21 } Jugador;
```

Karel se puede guiar gracias a los puntos cardinales, dentro de las funciones básicas el puede avanzar y girar a la izquierda pero no podrá retroceder ni girar a la derecha, así que deberemos indicarle que gire tres veces para que de esta manera pueda mirar hacia su costado derecho.

## TENIENDO EN CUENTA ESTO...

Se plantean situaciones en donde Karel debe atravesar un plano con diferentes obstáculos, evitando así que este llegue a colisionar o errar dentro del mapeado puesto en practica, dejando en completa libertad el manejo lógico del programador.

Bergin, j. marzo 8 DEL 2000. Introducing Objects with Karel j ROBOT.  
[http://csis.pace.edu/~bergin/karel/ecoop2000JBKarel.html.](http://csis.pace.edu/~bergin/karel/ecoop2000JBKarel.html)