Instrucciones Rinfo

* mover
* derecha
* depositarFlor
* depositarPapel
* tomarFlor
* tomarPapel
* Informar(…)
* Pos(av,ca)
* BloquearEsquina(av,ca)
* LiberarEsquina(av,ca)
* EnviarMensaje(dato,robot)
* RecibirMensaje(variable,robot)
* RecibirMensaje(variable,\*)

Variables del Sistema

* PosAv
* PosCa

Proposiciones Atómicas

* HayFlorEnLaEsquina / Papel
* HayFlorEnLaBolsa / Papel

Áreas

* areaC( ) -> area compartida (cualquier robot circula)
* areaP( ) -> area privada (un único robot en todo el programa)
* areaPC( )
  + Cátedra Programación II: al menos uno de los robots no ingresa pero el programador tiene que asegurarse de que solo estén de a uno
  + Cátedra Taller de Programación: si al menos uno de los robots no ingresa. Puede haber muchos a la vez

Declaración de Variables

* nombre\_var: tipo

Asignación de Variables

* nombre\_var := valor

Estructuras de Control

* si (condicion)  
   ……

sino ……

* mientras (condicion)  
   ……
* repetir N  
   ……

Procesos

* ES: parámetro de entrada y salida (por referencia)
* E: parámetro de entrada
* proceso ejemplo (ES a:numero)