

OCTOPUNKS MAN



OCTO7

COMMANDES

Mouvement :

LINK porte (entier entre 0 et 3)

Portes :

- 0 : Déplace le robot vers le bas.
- 1 : Déplace le robot vers la gauche.
- 2 : Déplace le robot vers le haut.
- 3 : Déplace le robot vers la droite.

Manipulation de valeurs:

COPY R/E R

Copie la valeur du premier opérande dans le second opérande

ADDI R R/E R/E

Ajoute la valeur du deuxième opérande à la valeur du troisième opérande et stocke le résultat dans le premier opérande.

ADDI X 5 T \rightarrow $X = 5 + T$

SUBI R R/E R/E

Soustrait la valeur du deuxième opérande à la valeur du troisième opérande et stocke le résultat dans le premier opérande.

SUBI X 5 2 \rightarrow $X = 5 - 2$

MULI R R/E R/E

Multiplie la valeur du deuxième opérande à la valeur du troisième opérande et stocke le résultat dans le premier opérande.

MULI X 5 10 \rightarrow $X = 5 * 10$

R \rightarrow REGISTRE

E \rightarrow ENTIER

Manipulation de fichiers:

MAKE E

Crée et récupère un nouveau fichier.

GRAB E

Récupère le fichier avec l'entier spécifié.

DROP

Lâche le fichier actuellement détenu.

SEEK E

Déplace le curseur de fichier vers l'avant (positif) ou vers l'arrière (négatif) selon l'entier spécifié.

VOID_F

Retire la valeur mis en évidence par le curseur du fichier actuellement détenu.

TEST_EOF

Si le pointeur de fichier se trouve actuellement à la fin du fichier, la valeur 1 est attribuée au registre T sinon la valeur 0.

WIPE

Supprime le fichier actuellement détenu.

MAKELIFO

Crée un fichier de type Pile.

MAKEFIFO

Crée un fichier de type File.

Ramification :

JUMP E

Saute vers l'entier spécifié.

FJMP E

Saute vers l'entier spécifié si la valeur du registre T est 0.

Cycle de vie :

HALT

Auto-destruction du robot.

REGISTRES

Registre X-T :

Stocke un entier.

Registre F :

Stocke un fichier.

Registre M :

Contrôle la fonctionnalité de transmission de messages entre les robots.

FICHIERS

Pile :

Pointe toujours sur la fin du fichier.

- La commande SEEK ne fait rien dessus.

File :

Pointe toujours sur le début du fichier.

- La commande SEEK ne fait rien dessus.

Tableau Dynamique :

Pointe au début du fichier et avance en fonction de la taille.

- La commande SEEK peut être utilisée ici.

GRAPHIQUE



Permet de faire un pas.



Permet de stopper.



Permet d'exécuter les instructions à la fois.



Le mode global permet aux robots de communiquer depuis n'importe quelle position.



Le mode local permet seulement aux robots qui sont dans la même salle, composée de 4 cases, de communiquer.