Turtle-Kommandos in der Sprache XL Stand: 21. 11. 2008

Kommando	Beschreibung	GROGRA-
		Notation
F(x)	konstruiere Zylinder mit Länge x	F(x)
F(x, d)	konstruiere Zylinder mit Länge x und Durchmesser d	D1(d) F(x)
F(x, d, c)	konstruiere Zylinder mit Länge x, Durchmesser d und Farbe c	Pl(c) Dl(d) F(x)
FO	konstruiere Zylinder unter Ver- wendung der Länge aus dem Turtle-Zustand	F
FAdd(x)	konstruiere Zylinder mit der um x vergrößerten Länge aus dem Turtle-Zustand	F+(x)
FMul(x)	konstruiere Zylinder mit der mit x multiplizierten Länge aus dem Turtle-Zustand	F*(x)
M(x), M0, MAdd(x), Mmul(x)	wie oben, aber nur Bewegung	f(x), f, f+(x), f*(x)
Mrel(q)	Bewegung zur relativen Position q auf der Achse des zuvor erzeugten F-Zylinders	(d)
RU(a), RL(a), RH(a)	Drehung um a Grad um die lokale up-, left- bzw. head-Achse	RU(a), RL(a), RH(a)
Plus(a), Minus(a)	Drehung um a bzw. –a Grad um die lokale up-Achse	(\angle a,) +, -
AdjustLU	Drehung um die lokale head- Achse, so dass die lokale up- Achse soweit möglich aufwärts zeigt	\$
RV(e), RV0,	Gravitropismus mit Stärke ge-	RV(e), RV,
RVAdd(e),	geben durch e bzw. durch den	RV+(e),
RVMul(e)	Turtle-Zustand (vgl. F)	RV* (e)
RG	maximaler Gravitropismus, so dass die lokale head-Achse vertikal nach unten zeigt	RG
L(x), L0,	Modifikation der Länge im Turtle-	L(x), L,
LAdd(x), LMul(x)	Zustand: Setzen auf x / auf default-Wert / Inkrementierung um x / Multiplikation mit x	L+(x), L*(x)

	T	T
Ll(x),	Modifikation der lokalen Länge	Ll(x),
LlAdd(x),	im Turtle-Zustand (diese wird	Ll+(x),
LlMul(x)	nur fürs nächste F verwendet)	Ll*(x)
wie die letzten	Modifikation der Turtle-	analog
beiden Zeilen, aber	Zustandsvariablen C-Gehalt,	
mit C, D, H, N, U, V	Durchmesser, Kernholzdurch-	
anstatt L	messer, Blattparameter, Inter-	
	nodienzahl und Tropismusstärke	
P(c), P0,	Modifikation der Farbe im Turtle-	P(c), P,
Pl(c)	Zustand: setze auf c / auf	Pl(c)
	default-Wert / setze nur Farbe	
	für nächstes F auf c	
OR(x)	setze die Verzweigungsordnung	OR(x)
	im Turtle-Zustand auf x	
IncScale	erhöhe den Skalenzähler des	/
	Turtle-Zustands um 1	
RD (v, e)	Richtungstropismus in Richtung	
	v mit Stärke e	
RO(v, e)	Richtungstropismus in Richtung	
	der Projektion der aktuellen	
	Bewegungsrichtung auf eine zu	
	v senkrechte Ebene mit Stärke e	
RP (p, e)	Positionsgesteuerter Tropismus	
	zur Position p mit Stärke e	
RN(n, e)	Positionsgesteuerter Tropismus	
	zur Position des Knotens n mit	
	Stärke e	
Translate(x,	Verschiebung um (x, y, z), An-	
y, z)	gaben in globalen Koordinaten	
Rotate (x, y,	Rotation um die x-Achse um x	
z)	Grad, um die y-Achse um y	
	Grad, und dann um die z-Achse	
	um z Grad	
Scale(x, y, z)	Skalierung entlang der x-Achse	
	um x usw.	
Scale(s)	uniforme Skalierung um s	