Para declarar una variable de tipo INT se usa esta estructura:

DEF INTE x

Siendo x el nombre de la variable. No se puede asignar un valor a la variable en la misma declaración, se debe hacer en otra línea por separado.

Estructura for:

FOR x = n TO m [STEP z]

NEXT x

Siendo x la variable de contaje (esta variable es inte), n el valor inicial de la variable, m el valor final de la variable y z el incremento que dará la variable por cada ciclo.

El bucle inicializará x con el valor n y repetirá el código entre FOR y NEXT, incrementando x en z veces por cara repetición, hasta que x = m.

No es necesario darle un valor a la variable de contaje.

Estructura while:

While x = n

Wend

Esta estructura no inicializa la variable que usemos ni la incrementa a diferencia del for, tenemos que escribir nosotros estas funciones.

Es interesante establecer bloqueos en el programa, para que no se ejecuten partes que no nos interesan, se puede hacer de dos formas:

Por ejemplo, para bloquear el programa mientras no se pulse S1

If S1 = 0 then goto \*Inicio

O:

While S1 = 0

Wend

Estas son dos formas de bloquear el programa hasta que se cumpla la condición que queremos.

Para que un bucle se de por terminado tiene que pasar por el end. Es importante intentar cerrar los bucles porque el robot tiene un número máximo de bucles abiertos y daría un error si lo rebasa.