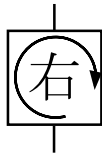


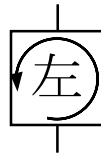
コマンド一覧表



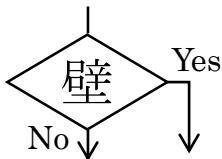
前へ進む。壁を向いていた場合は何もしない。



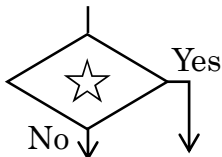
その場で右へ 90 度回転する



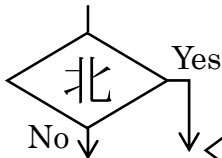
その場で左へ 90 度回転する



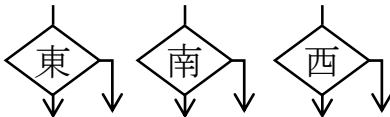
前が壁かどうかで分岐する



その場が☆マスかどうかで分岐する



今向いている方向が北かどうかで分岐する(東、南、西も同様)



前にある壁を 1 度だけ破壊することができる。

2 回目以降このコマンドを呼び出してもなにも起きない。

フローチャートの中に複数回このコマンドを置いてもよいが、

有効なのはフローチャート内で呼び出された最初の 1 つのみ
壁がない場所でこのコマンドを呼び出した場合も使用したとみなす。

(以降の呼び出しは無効となる)

1 度破壊された壁は以降ずっと壊れたままとする。

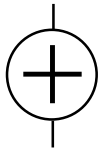
外壁は壊せない。

・ マーカー

探査をしながらマスにマーカー(目印)を置くことができる。

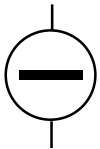
マーカーがあるか否かで分岐できる

マーカーを置けるマスの数に上限はない(100 マスすべてに置くことも可能)



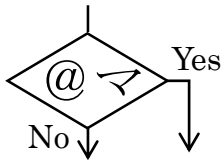
今いるマスにマーカーを置く

既にマーカーが置いてある場合は何もしない



今いるマスのマーカーをとる

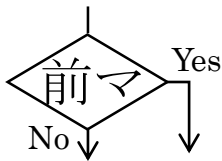
マーカーが元から無い場合は何もしない



Yes

その場にマーカーがあるかどうかで分岐

No



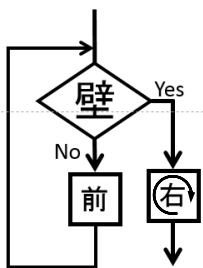
Yes

前のマスにマーカーがあるかどうかで分岐

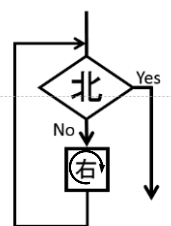
壁を向いていた場合は常に No に分岐される

No

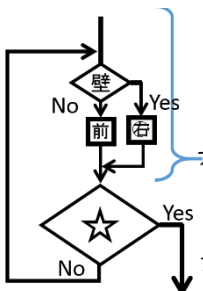
フローチャートサンプル



壁にぶつかるまで前進し、
ぶつかったら右へ回転

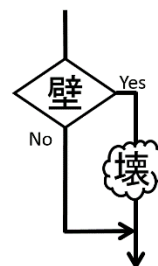


北を向く



☆マスへ着いたら
アルゴリズムA
アルゴリズムを切り替える。

アルゴリズムBへ



前が壁でなかったら壊して
次の処理へ