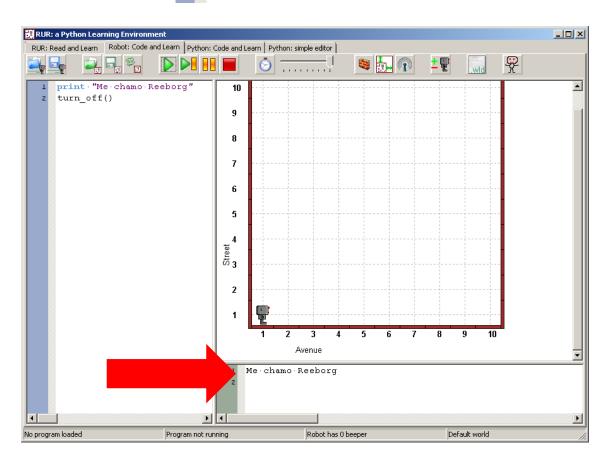
O que não contamos pra vocês nas aulas

Print

Existe uma função no Reeborg que escreve mensagens na parte inferior do programa, essa função se chama *print*. Veja o exemplo abaixo.

```
print · "Me · chamo · Reeborg"
turn_off()
```



Operadores

A linguagem Python tem alguns operadores. Considere a = 5, b = 2.

Operadores Matemáticos

Operador	Nome	Exemplo	Valor de c
=	Atribuição	c = 1	1
+	Adição	c = 2 + b	4
-	Subtração	c = 2 – a	-3
*	Produto	c = 3 * a	15
1	Divisão	c = a / 2	2.5
%	Módulo (resto da divisão)	c = a % 2	1
**	Expoente	c = a ** 2	25
//	Divisão inteira	c = a // 2	2.0

Operadores de Comparação

Os operadores de comparação nos informam se uma determinada comparação é verdadeira ou falsa.

Operador	Nome	Exemplo	Valor
==	Igualdade	a == b	Falso
!=	Diferente	a != b	Verdadeiro
<>	Diferente	a <> b	Verdadeiro
>	Maior que	a > b	Verdadeiro
<	Menor que	a < b	Falso
>=	Maior ou igual que	a >= b	Verdadeiro
<=	Menor ou igual que	a <= b	Falso

Operadores Lógicos

São utilizados para juntar duas comparações e obter apenas um resultado lógico (verdadeiro ou falso).

Operador	Nome	Tabela verdade	
and	Е	O operador "and" só resultará em verdadeiro se as duas condições	
		forem verdadeiras. Se qualquer condição for falsa, o "and" resultará	
		em falso.	
or	Ou	O operador "or" resultará verdadeiro se ao menos uma das	

Operador	Nome	Tabela verdade
		condições testadas for verdadeira. Somente quando as duas
		condições forem falsas, o teste resultará em falso.
not	Não	O "not" muda o valor lógico de uma variável.

Desejamos fazer o Reeborg andar enquanto ele não encontrar uma parede e enquanto houver beepers para ele pegar. Nossa solução está a seguir, teste-a colocando alguns beepers por onde o robô anda, você verá que o robô só se moverá quando não tiver uma parede na frente dele **e** se ele estiver sobre um beeper.

Variáveis

Variáveis são espaços na memória principal do computador que guardam algum valor momentâneo, que pode ser importante ser guardado por um espaço de tempo curto. No mundo do Reeborg, uma variável é criada apenas digitando-se seu nome no meio do código e se atribuindo algum valor a ela.



Figura 1 Criação de uma variável de nome "a" com valor inicial 3.

Lembra-se do *for*? Quando criamos a estrutura *for i in range(3)* estamos, na verdade, criando uma variável de nome *i* que varia de 0 a 2 (porque 3 é o limite). Dessa forma, as duas construções abaixo funcionam, **exatamente**, da mesma forma.

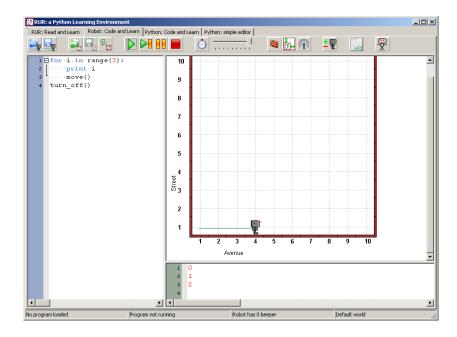
Figura 2 Movendo o robô três vezes para frente, utilizando *for* (construção da esquerda) e *while* (direita). Os dois códigos são equivalente e funcionam da mesma forma.

Os nomes das variáveis devem seguir duas regras.

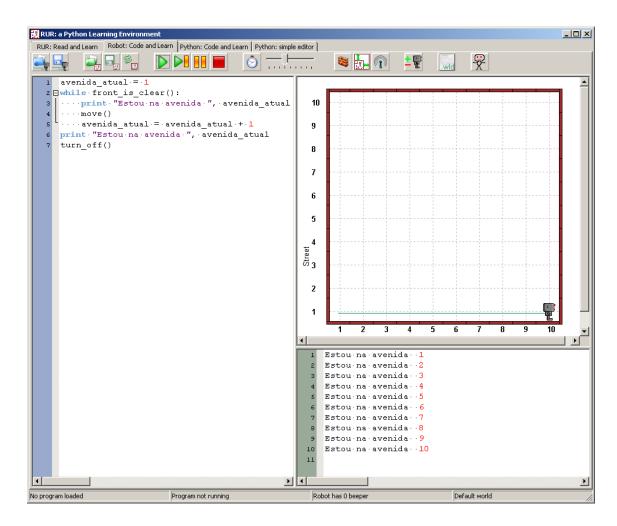
1. Só podem conter letras, números e sublinhado (_);

2. Não pode começar por número.

É possível utilizar a função *print* para exibir o estado de variáveis, veja os códigos abaixo:



Também é possível utilizar *print* concatenando (juntando) frases fixas e valores de variáveis. Por exemplo, para fazer com que o Reebord nos diga em que avenida ele está.



Toda variável, antes de ser lida, precisa ser iniciada. Observe o código abaixo.

A linha dois, se executada, vai gerar o erro abaixo já que escrevemos $rua_alvo = rua_atual * 2$, ou seja, colocamos o valor da variável rua_alvo dependente do valor da variável rua_atual . Como não foi atribuído nenhum valor inicial para rua_atual , o Reeborg simplesmente não sabe o que fazer, e gera esse erro. Para consertá-lo, basta iniciar rua_atual com um valor qualquer.



Além de números inteiros, variáveis podem ter números reais, textos e valores lógicos.

Execute o programa abaixo e verifique o resultado:

Os valores lógicos que uma variável pode guardar são *True* (verdadeiro) ou *False* (falso). Valores lógicos são utilizados quando precisamos testar a veracidade de alguma variável. O programa abaixo faz o robô andar até encontrar um beeper. Para simplificar, supomos que sempre haverá um beeper antes do Reeborg encontrar uma parede.

```
1 encontrei_beeper = False
2 = while not encontrei_beeper:
3 O · · · if · on_beeper():
4 | · · · · · · encontrei_beeper = True
5 O · · · else:
6 | · · · · · · move()
7 turn_off()
```

£lif

Vimos que quando nosso robô precisa tomar uma decisão utilizamos o comando *if*. Lembram-se do exemplo abaixo? Movemos o robô e, se encontrarmos um beeper, nós o pegamos.

Já o *else* era utilizado quando a condição no *if* fosse falsa. O programa abaixo coloca um beeper onde não houver e pega os que estiverem no meio do caminho.

É possível perceber que o *else* não tem condição, ou seja, se a condição da linha dois for verdadeira, a linha três será executada. Se a condição for falsa, a linha cinco será executada.

Às vezes, gostaríamos de testar outra condição ao invés de automaticamente cair no else. Para isso, existe o comando elif. Você pode usar quantos comandos elif quiser, mas eles precisam sempre estar ligados a um if inicial.

Voltando ao exemplo anterior, podemos utilizar a função *carries_beepers()* já vista anteriormente para colocar um beeper de forma segura, já que um erro ocorre se chamarmos a função *put_beeper()* e o robô não estiver carregando nenhum beeper consigo.

Utilizando a função print, já vista, podemos levemente modificar o código acima apenas para ilustrar a cadeia if - elif - else.

Freak

Quando estamos executando um *loop* (*for* ou *while*), podemos forçar o loop parar com a palavra reservada *break*. Embora sempre seja possível fazer um *loop* sendo controlado apenas por suas condições através de operadores lógicos, o uso do *break* pode facilitar o entendimento do código escrito, em algumas vezes. O exemplo de movimentar o robô até encontrarmos uma parede ou um beeper, o que vier primeiro, pode ser feito da seguinte forma utilizando *break*.

```
1 # · o · robô · vai · andar · até · encontrar · uma · parede
2 ⊡ while front is clear():
3 ····#·se·ele·encontrar·um·beeper, ·ele·pula
4 .... # · fora · do · while
5 ⊖ · · · · if · on beeper():
  break
   ···· # · note · que · não · precisamos · de · um · else ·
   ···· # aqui. Esse move() só será executado
   ····#·se·o·if·não·for·verdadeiro,·uma·vez
  ····# ·que ·o·move ·está ·dentro ·do ·while ·e, ·
10
   ····#·caso·seja·encontrado·um·beeper,·o
11
   ····#·break·força·a·saída·do·loop
  L ....move()
13
14 turn off()
```

Algo importante sobre o *break* é que ele só sai do *loop* mais interno. Por exemplo, considere um robô que anda até encontrar uma parede e pega, no máximo, três beepers por vez. Se em uma esquina existem cinco beepers, o robô pega três e deixa dois lá, se na próxima esquina existem mais dois beepers, ele pega os dois, e assim por diante.

```
1 ⊡ while front is clear():
2 ⊖ · · · · if · on beeper():
3 .....beepers pegos = 0
4 ⊖ · · · · · · · while · on beeper():
5 ....pick beeper()
6 ....beepers pegos = beepers pegos + 1
7 ⊖ · · · · · · · · · · · if · beepers pegos · == · 3:
       ····· #·esse·break·só·interrompe·o·while
        ····· #·mais·interno. O·while·
9
       ······# front is clear continua sendo
10
11
   ····#·executado
   break
12
13
   ····move()
   turn_off()
```

Continue

Utilizamos o *break* quando desejamos sair de um loop. O *continue* apenas ignora a iteração atual do loop e passa pra próxima. Vamos fazer um robô que só coloca os beepers em avenidas pares.

Com continue, o programa acima poderia ser escrito da seguinte forma.

```
1 ⊟ def coloca beeper seguro():
2 ⊖ · · · · if · carries_beepers():
3 | · · · · · · · · · put_beeper()
   avenida_atual·=·1
6 ⊟while front_is_clear():
   \cdotsmove()
   ····avenida atual = avenida atual + 1
   ····#·se·o·resto·da·divisão·for
  ····#·diferente·de·zero,estamos·em·uma
11 ····#·avenida·ímpar
12 ⊖ · · · · if · avenida atual · % · 2 · != · 0:
   ·····#·como·o·continue·passa·para·a
   ·····#·próxima·iteração·do·loop,·o
  ·····#·coloca beeper seguro·não
15
   ·····#·será·executado,·caso·o·if
16
   ·····#·seja·verdadeiro
17
   continue
18
   ····coloca_beeper_seguro()
  turn_off()
```

Assim como o *break*, o uso do *continue* **sempre** pode ser evitado. Utilize-o apenas se o seu uso deixar o código mais legível. O uso indiscriminado desses dois comandos pode deixar seu código confuso e difícil de ser entendido.

Parâmetros para Métodos

Já sabemos criar métodos para o Reeborg através da palavra reservada *def*. Às vezes precisamos passar algumas informações para que os métodos funcionem.

Considere o trecho de código abaixo:

```
#.Faz.o.robô.dar.várias
   #.voltas.de.360.graus.
   #.A.quantidade.de.vezes
 3
    #.que.o.robô.vai.qirar
 4
 5 # · será · informada · pela ·
 6 # variável vezes, a ser
   #.informada.quando.o
 8 # · método · for · chamado.
 9 ⊟ def · dar voltas (vezes):
10 \Theta \cdot \cdot \cdot \cdot \cdot \mathbf{for} \cdot \mathbf{i} \cdot \mathbf{in} \cdot \mathbf{range} (\mathbf{vezes}):
   ·····dar uma volta()
11
12
13
    #·Faz·o·robô·dar·uma
14 # · volta · de · 360 · graus.
15 ⊟def dar uma volta():
16 \ominus \cdots for \cdot i \cdot in \cdot range(4):
   ·····turn_left()
17
18
19 # · Chama · o · método · dar voltas
20 #.informando.ao.método.que
   #.o.robô.deve.dar.10.voltas.
21
22 dar voltas(10)
23 turn_off()
```

Quando desejamos passar mais de um parâmetro utilizamos a vírgula. Veja o exemplo abaixo, onde o método *mover_ate* recebe dois parâmetros (rua e avenida) e move o robô até a rua e a avenida solicitadas.

```
1 ⊟def turn right():
 2 ⊖ · · · · for · i · in · range (3):
 3 | · · · · · · · turn left()
 5 ⊟def mover ate(rua, avenida):
 6 | · · · · turn left()
   ····#·Subtraimos·um·porque·o
B ····#·robô·já·está·na·rua·1
9 \odot \cdots for \cdot i \cdot in \cdot range (rua \cdot - \cdot 1):
10 .....move()
   turn right()
11
12 . · · · # · Subtraimos · um · porque · o
13 ····#·robô·já·está·na·avenida·1
14 ⊖ · · · for · i · in · range (avenida · - · 1):
15 . . . . . . . move ()
16
17 # informando o método mover ate
18 # · que · gostaríamos · de · ir · até · a
19 # rua 2, avenida 4.
20 mover ate (2, · 4)
   turn off()
```

Utilizamos a palavra reservada return para sair de uma função. Veja.

```
1 ⊟def turn right():
 2 ⊖ for i in range (3):
   ····turn left()
 5 ⊟def mover ate(rua, avenida):
 6 ⊖ · · · if · rua · == · 1 · and · avenida · == · 1:
 7 return
 8 | · · · · turn_left()
9 \odot \cdots for \cdot i \cdot in \cdot range (rua \cdot - \cdot 1):
10 . . . . . . . . move ()
11 | · · · turn right()
12 ⊖ · · · · for · i · in · range (avenida · - · 1):
13 . . . . . . . move ()
14
   mover ate(1, ·1)
15
16 turn_off()
```

No exemplo acima, se a rua e a avenida para a qual desejamos nos mover forem iguais

```
a 1, significa que o robô
1 ⊟ def turn right():
                                                        não precisa se mover.
2 \ominus \cdots for \cdot i \cdot in \cdot range(3):
   ····turn left()
                                                        Nesse caso, saímos da
                                                        função sem executá-la.
5 ⊟def mover ate(rua, avenida):
6 ⊖ · · · if · rua ·== · 1 · and · avenida ·== · 1:
7 . · · · · · · # · Nesse · caso, · o · robô · já
                                                                  Eventualmente,
   ·····#·está·no·seu·posicionamento
                                                        podemos utilizar a palavra
   ····#·final.
   return True
10
                                                        return seguida de algum
11 | · · · · turn left()
                                                        valor para indicar algo para
12 ⊖ · · · · for · i · in · range (rua · - · 1):
13 ⊖ · · · · · · · if · not · front is clear():
                                                        quem chamou o método.
14 return False
                                                        Por exemplo, no exemplo
   ······move()
15
16 . · · · turn right()
                                                        acima, o que aconteceria
17 \Theta \cdot \cdot \cdot \cdot \text{for} \cdot \text{i} \cdot \text{in} \cdot \text{range (avenida} \cdot - \cdot 1):
                                                        se mandássemos o robô se
18 ⊖ · · · · · · if · not · front is clear():
19 return False
                                                        mover até a rua 12 em um
20
   ······move()
                                                        mundo com apenas 10
   return True
21
22
                                                        ruas? Ele não se moveria
23 ☐ if mover_ate(12, 1):
                                                        corretamente. Nesse caso,
24 L print "Reeborg chegou corretamente"
                                                        podemos utilizar os valores
25 ⊟else:
26 ....print "Reeborg nao chegou"
                                                        lógicos True ou False para
27 turn off()
                                                        indicar se o robô se
```

movimentou corretamente. Veja ao lado, qual print é executado?

Pode-se retornar qualquer tipo de informação através de *return*, o que o programa abaixo faz?

Qualquer dúvida não deixem de contatar os professores da disciplina!!!