

**Universidad Simón Bolívar.**

**28 de Marzo de 2016.**

**Hecho por: Ricardo Münch. Carnet: 11-10684.**

### **Informe de la implementación:**

La clase símbolos se aumentó para guardar la celda (una tupla (x, y)), un booleano para saber si está activo el bot y un diccionario con las tablas de símbolos de los comportamientos definidos para el bot.

La superficie del planeta se implementó como un diccionario cuyas claves son tuplas (strings de tuplas en realidad) que representan las coordenadas de una celda y sus valores son 'celdas' (una clase) que guardan el tipo y el valor almacenado en la celda, esto permite que se guarden en el diccionario sólo aquellas celdas que tienen algún valor almacenado.

A las clases de instrucciones se les agregó un método **correr** para ejecutarlas, su firma es:

```
correr(bot, tabla_global, tabla_local, tablas_comps, superficie, line)
```

- `bot`: nombre del bot ejecutando la instrucción.
- `tabla_global`: tabla de símbolos con los bots declarados.
- `tabla_local`: tabla de símbolos con las variables del comportamiento a ejecutar.
- `tablas_comps`: diccionario con las tablas de símbolos de los comportamientos.
- `superficie`: diccionario con las celdas de la matriz correspondiente a la superficie del planeta.
- `line`: línea de la instrucción para el reporte de errores.

A las clases de expresiones se les agregó un método **evaluar** para obtener su valor, su firma es:

```
evaluar(tabla)
```

- `tabla`: tabla de símbolos donde se buscarán los identificadores, en caso de haberlos.

Finalmente, se agregaron los métodos (y el chequeo) de errores correspondientes a errores dinámicos.