

2.1.2. Die Welt von Robot Karol

Der Roboter Karol kann durch ein Programm in einer Welt mit Quadratmuster bewegt werden. Dabei hat er immer eine bestimmte Position und eine Blickrichtung.

Die WELT von Robot Karol hat die Eigenschaften Breite, Länge und Höhe. Eingerahmt ist die Welt an allen vier Seiten von Wänden in der entsprechenden Höhe.

Karol kann ZIEGEL vor sich hinlegen und später wieder aufheben. An einer Stelle sind mehrere Ziegel bis zur Höhe der Welt möglich. Er kann auch auf diese Ziegel hinauf und von diesen wieder herunter springen.

Karol kann an einer Stelle eine MARKE setzen und diese wieder entfernen. Somit ist eine Stelle markiert oder nicht.

Vor dem Programmstart befindet sich die Karol-Welt in einem frei festlegbaren AUSGANGSZUSTAND. Ein Karol-Programm beschreibt einen ZUSTANDSÜBERGANG bei dem dieser Ausgangszustand in einen ENZZUSTAND übergeführt wird, dabei werden meist viele Zwischenzustände eingenommen. Ausgelöst wird der Zustandsübergang durch den Programmstart.