2.2. Einfache Programme

2.2.1. Vordefinierte Anweisungen

Karol erkennt folgende vordefinierte Anweisungen:

- **Schritt** - Roboter Karol macht, wenn erlaubt, einen Schritt in die Richtung, in die er schaut; auch mehrere Schritte mit „Schritt(Anzahl)“ sind möglich
- **LinksDrehen** - dreht sich nach links (um 90°)
- **RechtsDrehen** - dreht sich nach rechts (um 90°)
- **Hinlegen** - legt vor sich einen Ziegel hin
- **Aufheben** - hebt einen Ziegel auf, der vor ihm liegt
- **MarkeSetzen** - setzt eine Marke an der Stelle, auf der er steht
- **MarkeLöschen** - entfernt eine Marke von der Stelle, auf der er steht
- **Warten** - Karol wartet eine Sekunde, auch "Warten(fürMillisekunden)" möglich.
- **Ton** - Karol gibt einen Ton von sich.