

Befehlsreferenz für Java Kara Version J.Rau

(copyright) J. Rau 2019

Für die Befehle wurde der Roboter „karol“ genannt.

	Befehl	Karol ändert was...
Schritt machen	karol.vor()	Karol macht einen Schritt in Blickrichtung.
Links drehen	karol.linksDrehen()	Karol dreht sich 90° nach links.
Rechts drehen	karol.rechtsDrehen()	Karol dreht sich 90° nach rechts.
Ziegel ablegen	karol.legeZiegel(\rightarrow anzahl)	Karol legt anzahl Ziegel vor sich.
Ziegel aufheben	karol.hebeAuf()	Karol hebt den Ziegel vor sich auf.
Farbziegel ablegen	karol.legeZiegel_Farbe("f")	Karol legt Farbziegel.
Marke setzen	karol.setzeMarke()	Karol legt eine Marke unter sich. \rightarrow _Farbe()
Marke löschen	karol.loescheMarke()	Karol löscht die Marke unter sich. \rightarrow _Farbe()
Quader aufstellen	karol.stelleQuaderAuf()	Karol stellt vor sich einen Quader auf.
Quader entfernen	karol.entferneQuader()	Karol entfernt einen Quader vor ihm.
Ton erzeugen	karol.machePiep()	Karol gibt einen Ton aus.
Sprunghöhe festlegen	karol.springeHoch(\rightarrow anzahl)	Karol kann so hoch auf Ziegel springen.
Meldung ausgeben	karol.gibMeldungAus("t")	Karol gibt einen Text aus.
Rucksackgröße festlegen	karol.maxInRucksack(zahl)	Karol legt die Anzahl der Ziegel im R.sack fest.
Lauf schneller	karol.schneller()	Karol ist dreimal schneller \rightarrow 2x langsamer

	Befehl	Karol meldet...
Wand davor	karol.istWand()	true, wenn vor Wand oder Quader
Keine Wand davor	karol.istWand()	true, wenn keine Wand oder Quader davor
Ziegel davor	karol.istZiegel()	true, wenn vor Karol ein Ziegel ist
Farbziegel davor	karol.istZiegel_Farbe("f")	true, wenn Ziegel in der Farbe vor ihm ist.
Ziegel daneben	karol.istZiegelLinks()	true, wenn links daneben Ziegel ist. \rightarrow Rechts()
Anzahl Ziegel davor	karol.gibZiegelVorn()	Anzahl, der Ziegel direkt vor ihm.
Ist Marke darunter	karol.istMarke()	true, wenn er auf einer Marke steht.
Ist Farbmarke darunter	karol.istMarke_Farbe()	true, wenn er auf Marke in der Farbe steht.
Rucksackfüllung	karol.istRucksackVoll()	true, wenn Rucksack voll ist. \rightarrow leer()
Ziegel im Rucksack	karol.gibZiegelImRucksack()	Anzahl, der Ziegel im Rucksack.
Roboter davor	karol.istRoboterVorn()	true, wenn vor ihm ein anderer Roboter ist.
Nr des Roboters	karol.gibNrRoboterVorn()	die Nummer des Roboters vor ihm.
Ist Roboter zu sehen	karol.istRoboterInSicht()	true, wenn Roboter in Blickrichtung
Ist Blickrichtung	karol.istBlickNorden()	true, wenn er nach N blickt. \rightarrow S/O/W
Gib Blickrichtung	karol.gibRichtung()	den Buchstaben der Blickrichtung
Gib X-Koordinate	karol.gibX()	die X-Koordinate der Position. \rightarrow Y

Weltobjekte erzeugen

- (1) WELT welt = new WELT (breite, läng, höhe)
oder fertige Welt mit Ziegeln... laden.
- (2) WELT welt = new WELT("weltnname.kdw")

Zusätzliche Veräste

Roboterobjekte erzeugen

ROBOTER robi = new ROBOTER (xstart,ystart,blickrichtung, welt)
blickrichtung \rightarrow 'N' 'S' 'O' 'W'

