

## УРОК №1. Знакомство со средой LogoWriter.

Алгоритм. Исполнитель. Система команд Logo.

---

**Алгоритм** – это набор инструкций (команд), описывающих порядок действий исполнителя для достижения результата решения задачи за конечное число действий.

**Составитель алгоритма** – тот, кто придумывает алгоритм.

**Исполнитель алгоритма** – это тот, кто выполняет алгоритм.

**Компьютерная программа** – последовательность инструкций, предназначенных для исполнения устройством управления вычислительной машины.

**Язык программирования** – формальная знаковая система, предназначенная для записи компьютерных программ. Язык программирования определяет набор правил, задающих внешний вид программы и действия, которые выполнит исполнитель (компьютер) под её управлением.

### **Основные команды языка программирования Logo:**

сч – «спрячь черепашку»

пч – «покажи черепашку»

иг – «исходная графика» (все рисунки уничтожаются, фон становится чёрным, черепашка возвращается на исходную позицию – в центр экрана)

ск – сотри команды (удаление всех ранее набранных команд)

вп <число> – перемещение вперёд на указанное число шагов

нд <число> – перемещение назад на указанное число шагов

пр <число> – поворот вправо на указанное число градусов

лв <число> – поворот влево на указанное число градусов

по – «перо опусти» (после этой команды при перемещении черепашка оставляет след – рисует)

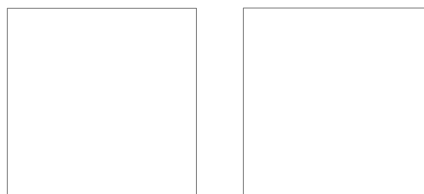
пп – «перо подними» (после этой команды при перемещении черепашка не оставляет след)

пс – «перо сотри» (после этой команды при перемещении черепашка стирает линии ластиком)

ил "name – «имя листа» (сохраняет текущий лист в файл с именем name.lwr)

### **Пример программы.**

```
иг // исходная графика
по // перо опусти
вп 50 // вперёд на 50 шагов
пр 90 // поворот вправо на 90°
вп 50 // вперёд на 50 шагов
пр 90 // поворот вправо на 90°
вп 50 // вперёд на 50 шагов
пр 90 // поворот вправо на 90°
вп 50 // вперёд на 50 шагов
пр 90 // поворот вправо на 90°
пп // перо подними
нд 60 // назад на 60 шагов
пр 90 // поворот вправо на 90°
вп 50 // вперёд на 50 шагов
пр 90 // поворот вправо на 90°
вп 50 // вперёд на 50 шагов
пр 90 // поворот вправо на 90°
вп 50 // вперёд на 50 шагов
пр 90 // поворот вправо на 90°
вп 50 // вперёд на 50 шагов
```



Результат выполнения программы: два квадрата со стороной 50 шагов, расстояние между квадратами 10 шагов