



# Anleitung für die Maze-Software

## Umgang mit dem Ipaq

### Einloggen

```
root
**** [geheimes Passwort, nur für die Ipaq-Gruppe]
```

### Tastatur einschalten

Mit dem Pen  auf das Tastatursymbol  tippen

### Geschwindigkeit

Das Maze ist für den Ipaq sehr groß; es braucht lange, also bitte sei **GEDULDIG!!!**  
Meist reicht einmal Tippen aus; vor dem zweiten Tippen also etwas warten.  
Und noch etwas warten ;-)

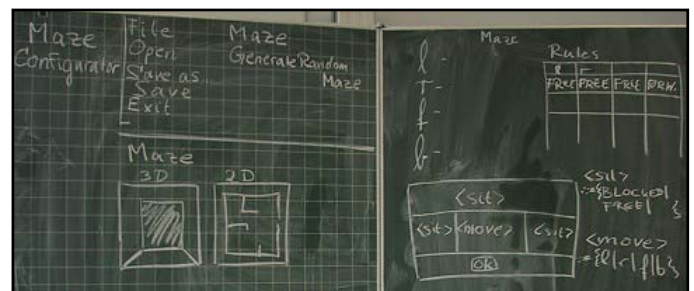
## MazeConfigurator

Programm, um das Labyrinth zu bauen

### Starten des Programms auf dem Ipaq

Terminal öffnen mit  > Utilities > Terminal

Eintippen: `./runMazeConfigurator.sh`



### Labyrinth anlegen

Anklicken der einzelnen Felder des Gitters mit dem Pen  
Zufallsmuster erzeugen für Labyrinth oder auch selbst entwerfen durch Klicken oder beides  
Ausgang aus dem Labyrinth nicht vergessen  
Labyrinth speichern (mit der Endung `.lab`)

## Maze

Programm für die Labyrinth-Simulation

### Mazeprogramm starten

```
./runMaze.sh
```

Labyrinth laden

Startposition des Roboters angeben: Tippen mit dem Pen auf eine Stelle im 2D-Labyrinth

Roboter starten und Regeln angeben

Der Roboter kann gestoppt und weiter geschickt werden

Regeln können gespeichert oder geladen werden (save oder load mit Endung `.rul`)

Regeln können auf den RulesServer hoch- oder runtergeladen werden (upload oder download)

## RuleSetter

Für Interface Regel-Eingabe

### RuleSetter starten

```
./runRuleSetter.sh
```

Situation des Roboters eingeben

Laufriichtung eingeben und Regeln übertragen mit COMMIT

