**1.3.3. Die Klasse ROBOTER**

Die Klasse Roboter wird durch die Eigenschaften x-Position, y-Position und Blickrichtung gekennzeichnet.

ROBOTER

* startX:(1…Weltbreite : integer)
* startY:(1…Weltlänge : integer)
* blickrichtung:(N,S,O,W: charakter)
* sprunghöhe:(1…Welthöhe: integer)
* rucksackinhalt(1…: integer)
* …

+ hinlegen()

+ aufheben()

+ markesetzen()

+ …