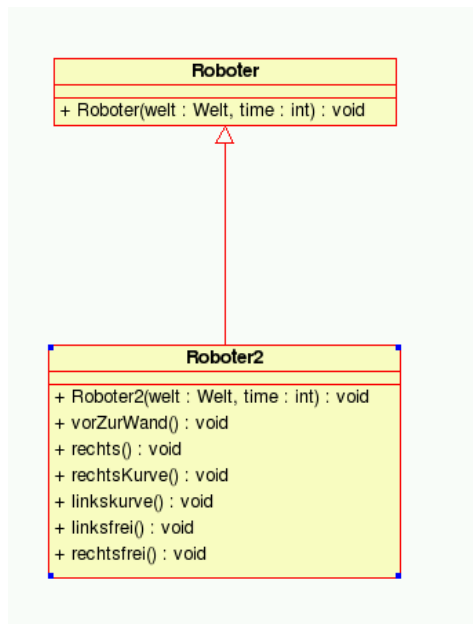


Arbeitsblatt 2a – Python (Vererbung)

Niko soll systematisch jedes Feld genau einmal betreten, um dort jeweils irgendwelche Arbeiten zu erledigen.



Zur Lösung dieser Aufgabe konstruieren wir durch Vererbung ein verbessertes Robotermodell (Klasse Roboter2), das über zusätzliche Methoden verfügt:



Klasse Roboter2.py

```
#!/usr/local/bin/python
from nikos_welt import *

class Roboter2(Roboter):
    # Klammer: erbt von Roboter

    def __init__(self,welt,time):
        Roboter.__init__(self,welt,time)

        # Konstruktor hat 2 Parameter
        # initialisiert den Beerten
        # innerhalb des Konstruktors

    def rechts(self):
        self.links()
        self.links()
        self.links()
```

Programmieren Sie zunächst die Klasse Roboter2 .Programmieren Sie anschließend eine neue Klasse (z. B. Rundlauf) zur Lösung des vorliegenden Problems.

```
#!/usr/local/bin/python

from nikos_welt import *
from Roboter2 import *

meine_Welt=Welt('/usr2/public/fortbildung/python/Fabrik1.welt',14)
niko=Roboter2(meine_Welt,0.7)
# .....
Tkinter.mainloop()
```