

Robot

all_legs : list
cycle_time : float
debug : bool
group_a : list
group_b : list
height : float leg_h_l : Leg
leg_h_r : Leg
leg_m_l : Leg
leg_m_r : Leg
leg_v_l : Leg
leg_v_r : Leg
pace_type : str
radius : float
sender : HexaplotSender
simulation : bool
speed : int
sv : Server
traj : list
traj_dreieck : list
traj_fast : list traj_
rechteck : list

calc_tray_list(org_traj, offset, length, height)
get_new_commands(command)
iterate()
rotation_z(teta)
set_direction(org_traj, angle)