

6.7 main.Robot Class Reference

Deze klasse bevat alle parameters van de robot: zijn positie, welke plant hij vast heeft, zijn geheugen,...

Inherits object.

Public Member Functions

- `def __init__(self, x, y)`
Constructor: hiermee wordt de robot aangemaakt.

Public Attributes

- `x`
De x-positie van de robot.
- `y`
De y-positie van de robot.
- `ignorePlant`
Het nummer van de plant die de robot zal negeren wanneer het scant voor planten.
- `orientation`
De orientatie waarin de robot momenteel staat (in graden).
- `plant`
Het plant-object dat de robot momenteel vast heeft.
- `gevondenPlanten`
De lijst met gevonden planten door de robot.

6.7.1 Detailed Description

Deze klasse bevat alle parameters van de robot: zijn positie, welke plant hij vast heeft, zijn geheugen,...

Onze robot die wij gebruiken is een object van deze klasse.

6.7.2 Constructor & Destructor Documentation

6.7.2.1 __init__()

```
def main.Robot.__init__(  
    self,  
    x,  
    y )
```

Constructor: hiermee wordt de robot aangemaakt.

Wanneer de robot wordt aangemaakt worden verschillende parameters geïnitieerd.

Parameters

in	x	De x-waarde van de positie waarop de robot moet staan.
in	y	De y-waarde van de positie waarop de robot moet staan.

6.7.3 Member Data Documentation

6.7.3.1 gevondenPlanten

```
main.Robot.gevondenPlanten
```

De lijst met gevonden planten door de robot.

6.7.3.2 ignorePlant

```
main.Robot.ignorePlant
```

Het nummer van de plant die de robot zal negeren wanneer het scant voor planten.

6.7.3.3 orientation

```
main.Robot.orientation
```

De orientatie waarin de robot momenteel staat (in graden).

Dit start op 180°.

6.7.3.4 plant

```
main.Robot.plant
```

Het plant-object dat de robot momenteel vast heeft.

Dit is gelijk aan 'None' als de robot geen plant vast heeft.

6.7.3.5 x

```
main.Robot.x
```

De x-positie van de robot.

6.7.3.6 y

`main.Robot.y`

De y-positie van de robot.

The documentation for this class was generated from the following file:

- C:/Users/jospi/PycharmProjects/plantentest/ **main.py**

6.8 RijRechtdoor.Robot Class Reference

Deze klasse bevat alle parameters van de robot: zijn positie, welke plant hij vast heeft, zijn geheugen,...

Inherits object.

Public Member Functions

- `def __init__(self, x, y)`
Constructor: hiermee wordt de robot aangemaakt.

Public Attributes

- **x**
De x-positie van de robot.
- **y**
De y-positie van de robot.
- **ignorePlant**
Het nummer van de plant die de robot zal negeren wanneer het scant voor planten.
- **orientation**
De orientatie waarin de robot momenteel staat (in graden).
- **plant**
Het plant-object dat de robot momenteel vast heeft.
- **gevondenPlanten**
De lijst met gevonden planten door de robot.

6.8.1 Detailed Description

Deze klasse bevat alle parameters van de robot: zijn positie, welke plant hij vast heeft, zijn geheugen,...

Onze robot die wij gebruiken is een object van deze klasse.

6.8.2 Constructor & Destructor Documentation

6.8.2.1 __init__()

```
def RijRechtdoor.Robot.__init__(
    self,
    x,
    y )
```

Constructor: hiermee wordt de robot aangemaakt.

Wanneer de robot wordt aangemaakt worden verschillende parameters geïnitieerd.