

Public Member Functions

- `def __init__(self, x, y, nr)`

Constructor: hiermee wordt de plant aangemaakt.

Public Attributes

- `x`

De x-positie van de plant.

- `y`

De y-positie van de plant.

- `opgepakt`

Dit attribuut geeft weer of de plant is opgepakt.

- `nr`

Het nummer van de plant, het id.

6.3.1 Detailed Description

Deze klasse bevat alle parameters van de plant: zijn positie, of hij is opgepakt of niet,...

6.3.2 Constructor & Destructor Documentation

6.3.2.1 `__init__()`

```
def main.Plant.__init__ (
    self,
    x,
    y,
    nr )
```

Constructor: hiermee wordt de plant aangemaakt.

Wanneer de plant wordt aangemaakt worden verschillende parameters geïnitieerd.

Parameters

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

6.3.3 Member Data Documentation

6.3.3.1 nr

```
main.Plant.nr
```

Het nummer van de plant, het id.

6.3.3.2 opgepakt

```
main.Plant.opgepakt
```

Dit attribuut geeft weer of de plant is opgepakt.

Als het op TRUE staat is de plant momenteel opgepakt door de robot. Indien niet, staat het op FALSE.

6.3.3.3 x

```
main.Plant.x
```

De x-positie van de plant.

6.3.3.4 y

```
main.Plant.y
```

De y-positie van de plant.

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

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

6.4 randomWalk.Plant Class Reference

Deze klasse bevat alle parameters van de plant: zijn positie, of hij is opgepakt of niet,...

Inherits object.

Public Member Functions

- `def __init__(self, x, y, nr)`

Constructor: hiermee wordt de plant aangemaakt.