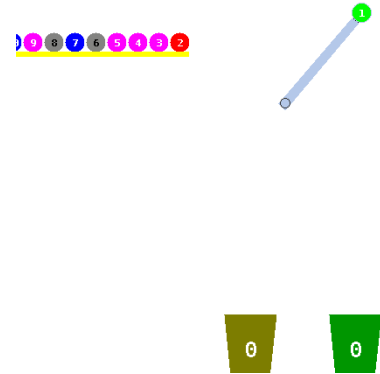


## 1. Greifroboter

- Zähle alle Methoden mit Übergabe-Parameter auf.
- Zähle alle Methoden ohne Übergabe-Parameter auf.
- Zähle alle sondierenden Methoden auf.
- Zähle alle verändernden Methoden auf.



## 2. Kreis

- Nenne alle Methoden mit Übergabe-Parametern.
- Nenne alle sondierenden Methoden.
- Nenne alle verändernden Methoden.
- Was geschieht wohl bei den beiden Methoden `KREIS(...)`?  
Welchen besonderen Namen hat sie?
- Die Klassenkarte von `Kreis` zeigt keine Attribute.  
Welche Attribute könnte er haben?



### 3. Übe mit dem Greif-Roboter in BlueJ

- Erzeuge ein Roboter-Objekt und nenne es greifi.
- Veranlasse greifi, die erste Kugel zu greifen.
- Lasse greifi den Arm 20 Grad nach rechts drehen.
- Frage greifi nach der Farbe der gegriffenen Kugel.
- Frage greifi nach dem aktuellen Winkel.
- Finde heraus, wo der Winkel  $0^\circ$  ist.
- Schreibe die Methodenaufrufe von b) bis e) in Punktnotation auf.

