Aufgabe

Zeichne ein Sequenzdiagramm vom Ablauf der **main**-Methode des folgenden Quellcodes.

Nutze dazu die Vorlage, auf der bereits die Objekte mit ihren "Lebenslinien" abgedruckt sind.

```
fw
   RoboSim
                    rob
                                Roboter
                                                                Fahrwerk
RoboSim()
                           zurTür()
                                                            vorwärts(pd: int)
main()
                           türÖffnen()
                                                            rückwärts(pd: int)
                           türSchließen()
                                                            drehen(pg: int)
                           zumStartplatz()
                                                     ga
                                     ķο
                                                                GreifArm
                                 Kopf
                                                           heben(ph: int)
                                                           senken(ph: int)
                           neigen(pn: int)
                                                           greifen()
                           drehen(pg: int)
                                                            loslassen()
                           fixieren()
```

```
class RoboSim
                                      void zurTür()
   Roboter rob;
                                         fw.vorwärts(100);
   RoboSim()
                                         fw.drehen(90);
                                         fw.vorwärts(100);
      rob = new Roboter();
                                      }
                                      void türÖffnen()
   void main()
                                         ko.neigen(20);
      rob.zurTür();
                                         ko.fixieren();
      rob.türÖffnen();
                                         ga.heben(50);
      rob.türSchließen();
                                         ga.greifen();
      rob.zumStartplatz();
                                         fw.rückwärts(30);
   }
}
                                      void türSchließen()
class Roboter()
                                         fw.vorwärts(30);
                                         ga.loslassen();
   Fahrwerk fw;
                                         ga.senken(50);
   Greifarm ga;
   Kopf
            ko;
                                      void zumStartplatz()
   Roboter()
                                         fw.drehen(180);
      fw = new Fahrwerk();
                                         fw.vorwärts(100);
                                         fw.drehen(-90);
      ga = new Greifarm();
      ko = new Kopf();
                                         fw.vorwärts(100);
   }
                                      }
                                   }
```



