

Richtungseingaben = { [Taste „Hoch“ | Taste „Runter“ | Taste „Links“ | Taste „Rechts“] }

Steuerbefehle/Mögliche Bewegungsrichtung = { [Bewegung „Hoch“ | Bewegung „Runter“ | Bewegung „Links“ | Bewegung „Rechts“] }

Physische Aktion = { [„Nach oben gehen“ | „Nach unten gehen“ | „Nach links gehen“ | „Nach rechts gehen“] } + { (Kollision) }

Positionsdaten der Roboter/Aktualisierte Positions- und Laufdaten = { Roboter Nr. } + { Steuerbefehle } + { Reihe + Spalte }

Sensordaten des SEP/Geister = { Steuerbefehle } + { [„Bewegung möglich“ | „Bewegung nicht möglich“] } + { (Kollision) }

Eigenschaften des SEP/Geister/Roboter = Aktualisierte Positions- und Laufdaten + [„Power-Up“ | „Kein Power-Up“]

Kollisionsmeldung = Sensordaten einer Kollision + Roboter Nr. + Aktualisierte Lebenszahl

Sensordaten einer Kollision = [„Oben“ | „Unten“ | „Links“ | „Rechts“]

Aktualisierte Lebenszahl/Lebenszahl = [0 | 1 | 2]

Positionsdaten der Power-Ups = { Reihe + Spalte }

Eigenschaften des Spielfeldes = Positionsdaten der Roboter + Positionsdaten der Power-Ups

Anzeige des Spielfeldes = Eigenschaften des Spielfeldes + Lebenszahl + [Kollisionsmeldung]

Reihe/Spalte = [1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6]