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

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

Physische Aktion = { [ Bewegung „Hoch“ | Bewegung „Runter“ | Bewegung „Links“ | Bewegung „Rechts“ ] } + { ( Kollision ) }

Positionsdaten der Roboter/Aktualisierte Positions- und Laufdaten = { Roboter Nr.} + { [ Bewegung „Hoch“ | Bewegung „Runter“ | Bewegung „Links“ | Bewegung „Rechts“ ] } + { Reihe + Spalte }

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

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

Kollisionsmeldung = Sensortasten einer Kollision + { Roboter Nr. } + Aktualisierte Lebenszahl

Sensortasten einer Kollision = [ Richtung „Hoch“ | Richtung „Runter“ | Richtung „Links“ | Richtung „Rechts“] }

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

Positionsdaten der Power-Ups = { Reihe + Spalte } + [ Power-Up | Kein Power-Up ]

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

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