

verwalteSimulation

verwalteWeltRoboter

verwalteSteuerung

verwalteSteuerung muss die  
Implentierung von dem Roboter  
und der Welt nicht kennen  
Das Paket benoetigt aber trotzdem  
ODE und Drawstuff um die  
Kamerafunktionen zu übernehmen

Funktion 3  
aus dem Funktionsbaum

Funktion 0 aus dem  
Funktionsbaum

Funktion 1 und 2  
zusammengefasst  
aus dem Funktionsbaum

«ExternLibrary»  
ODE

«ExternLibrary»  
Drawstuff