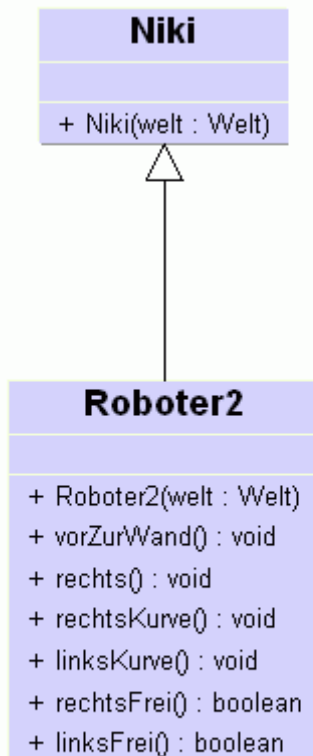
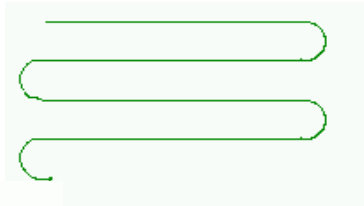


2. Arbeitsblatt (Vererbung)

Niki soll systematisch jedes Feld genau einmal betreten, um dort jeweils irgendwelche Arbeiten zu erledigen.



Zur Lösung dieser Aufgabe konstruieren wir durch Vererbung ein verbessertes Robotermodell (Klasse Roboter2), das über zusätzliche Methoden verfügt:

```

import niki.Welt;
import niki.Niki;

public class Roboter2 extends Niki{

    public Roboter2(Welt welt){
        super(welt);
    }

    public void rechts(){
        links();
        links();
        links();
    }
    ...
}
    
```

KlasseRoboter2.java

Programmieren Sie zunächst die Klasse Roboter2 und kompilieren Sie diese.
Programmieren Sie anschließend eine neue Klasse (z. B. Rundlauf.java) zur Lösung des vorliegenden Problems.

```

import niki.Welt;
import niki.Niki;

public class Rundlauf{
    
```

```
public static void main(String[] args){  
    Welt meineWelt = new Welt("unbekannte.welt");  
    Roboter2 meinRoboter = new Roboter2(meineWelt);  
    ...  
}}
```