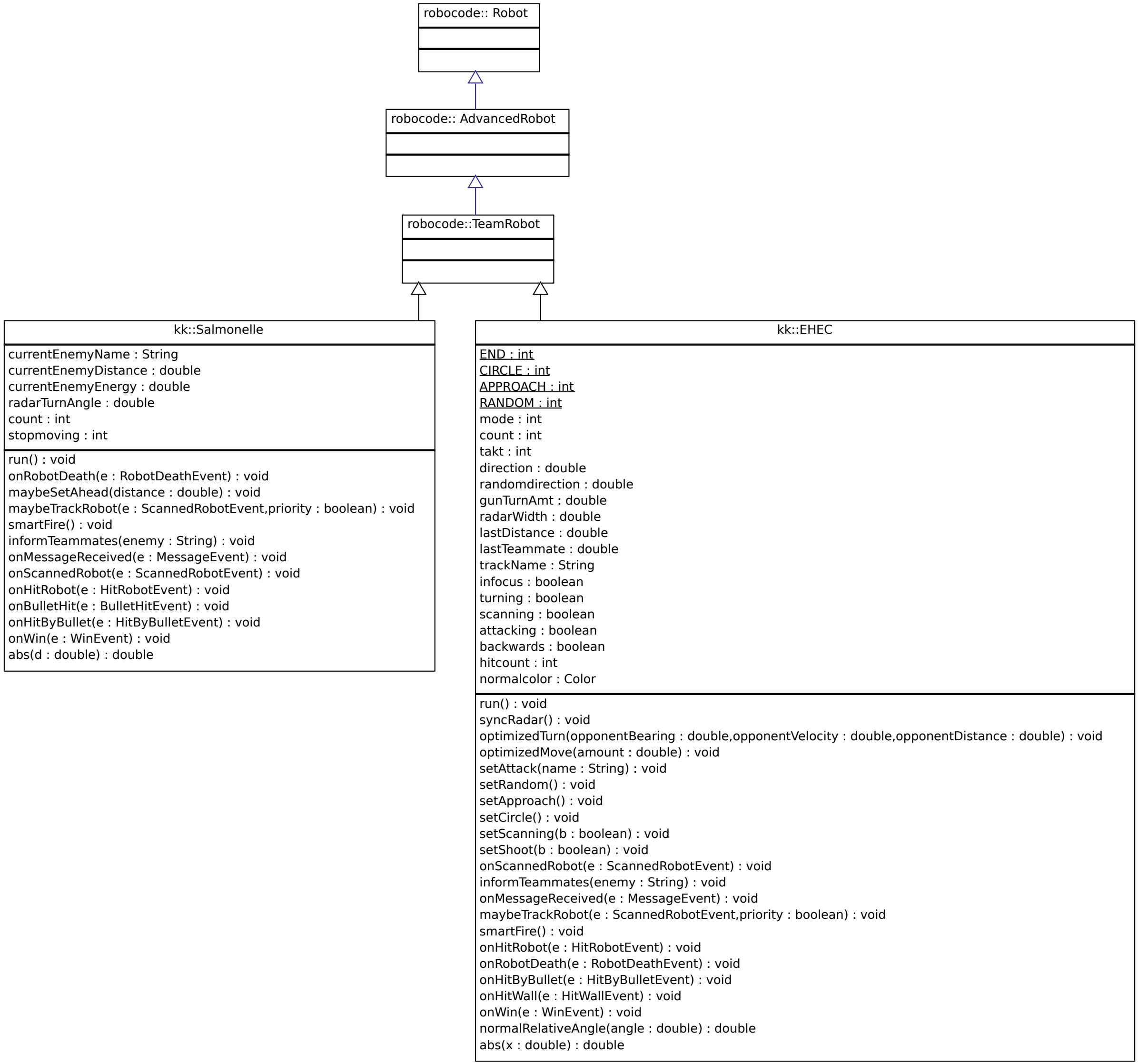
robocode:: Robot
robocode:: AdvancedRobot
robocode::TeamRobot
kk::Salmonelle
currentEnemyName : String
currentEnemyDistance : double
currentEnemyEnergy : double
radarTurnAngle : double
count : int
stopmoving : int
run() : void
onRobotDeath(e : RobotDeathEvent) : void
maybeSetAhead(distance : double) : void
maybeTrackRobot(e : ScannedRobotEvent,priority : boolean) : void
smartFire() : void
informTeammates(enemy : String) : void
onMessageReceived(e : MessageEvent) : void
onScannedRobot(e : ScannedRobotEvent) : void
onHitRobot(e : HitRobotEvent) : void
onBulletHit(e : BulletHitEvent) : void
onHitByBullet(e : HitByBulletEvent) : void
onWin(e : WinEvent) : void
abs(d : double) : double
kk::EHEC
END : int
CIRCLE : int
APPROACH : int
RANDOM : int
mode : int
count : int
takt : int
direction : double
randomdirection : double
gunTurnAmt : double
radarWidth : double
lastDistance : double
lastTeammate : double
trackName : String
infocus : boolean
turning : boolean
scanning : boolean
attacking : boolean
backwards : boolean
hitcount : int
normalcolor : Color
run() : void
syncRadar() : void
optimizedTurn(opponentBearing : double,opponentVelocity : double,opponentDistance : double) : void
optimizedMove(amount : double) : void
setAttack(name : String) : void
setRandom() : void
setApproach() : void
setCircle() : void
setScanning(b : boolean) : void
setShoot(b : boolean) : void
onScannedRobot(e : ScannedRobotEvent) : void
informTeammates(enemy : String) : void
onMessageReceived(e : MessageEvent) : void
maybeTrackRobot(e : ScannedRobotEvent,priority : boolean) : void
smartFire() : void
onHitRobot(e : HitRobotEvent) : void
onRobotDeath(e : RobotDeathEvent) : void
onHitByBullet(e : HitByBulletEvent) : void
onHitWall(e : HitWallEvent) : void
onWin(e : WinEvent) : void
normalRelativeAngle(angle : double) : double
abs(x : double) : double