

# Zwischenpräsentation RoboLab

Gruppe 7

(Steffi Macak, Max Ulitzka, Tim Stelzig, Felix Wittwer)

Dresden, 23.03.2015

## Aktueller Stand

### *Roboter...*

- kann Knoten auswerten, Token erkennen
- kann absolute Richtung bestimmen (interner Kompass)

### *Simulation...*

- DFS und Dijkstra funktionieren
- alle Token werden gefunden, Labyrinth wird ordnungsgemäß erforscht

## Vorhaben

- Position des Lichtsensors anpassen
- Algorithmen optimieren, falls möglich
- Schnittstellen zwischen Hard- und Software klären und umsetzen
- Code säubern und strukturieren

## Probleme

- Erfüllbarkeit der Aufgaben mit den aktuell genutzten Algorithmen noch unklar (bzgl. Maximalbesuche pro Knoten)