

# Zwischenpräsentation RoboLab

Gruppe 7

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

Dresden, 19.03.2015

## Aktueller Stand

- Fehlfunktion des Roboters wurde gefunden und umgangen durch Endlosschleife am Programmende
- Roboter kann Linien folgen, Lichtsensor funktioniert wie gewünscht, erkennt Knoten
- Simulator funktioniert wie gewünscht
- Entwurf einer Datenstruktur, allerdings noch nicht ausgereift

## Vorhaben

- Richtungen erkennen, eventuell Abbiegen
- Datenstruktur zur Speicherung des Labyrinths überarbeiten
- erste Simulationen erstellen, in denen das Labyrinth erkundet und aufgezeichnet werden soll (ohne Breiten/Tiefensuche und Tokens)

## Probleme

- Synchronisation des Quellcodes via Git funktioniert noch nicht wie gewünscht