

# Zwischenpräsentation RoboLab

Gruppe 7

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

Dresden, 25.03.2015

## Aktueller Stand

- Software- und Hardware-Part wurden zusammengeführt
- Roboter kann Tiefensuche anwenden
- Dijkstra-Algorithmus funktioniert

## Vorhaben

- Code strukturieren und säubern
- Tokensuche funktionsfähig machen (d.h. Roboter gefundene Token zählen lassen, nach 3 gefundenen Token Rückweg antreten)
- Displayausgaben optimieren
- Abgleich Funktionsumfang des Roboters mit der Aufgabenstellung
- Ausführliche Testläufe

## Probleme

- Roboter erkennt Token, zählt sie aber nicht