**PIAZZA\_SPRINT 1**

## Sprint Goal

Realizzare un software in grado di muovere il robot fisico all’interno della TeaRoom.

## Requisiti

* Vo

Dai TestPlan elencati nell’overview Iniziale è emersa la necessità di tenere traccia degli spostamenti del robot e della sua posizione attuale.

Quindi aggiungiamo 2 nuovi stati logici al waiter.

-movingTo(cell(X,Y) )

-at(cell(X,Y) )