

Pseudo-Code der Robot Implementierung

- Eine Order wird an den Robot übergeben:
- Wenn die Order nicht leer ist:
 - Koordinaten des ersten Items aus der Order als Ziel-Koordinaten an den Robot übergeben
 - Wegfindung aufrufen:
 - Robot nähert sich dem Ziel erst über die Y-Ebene, dann über die X-Ebene
 - Stößt der Robot auf ein Hindernis, versucht er dem Hindernis auszuweichen:
 - Per Zufall wird zuerst auf der X-Ebene eine Ausweichrichtung probiert:
 - Ist das Feld belegt, wird die entgegengesetzte Richtung probiert
 - Wenn keine Bewegung auf der X-Ebene möglich ist, wird per Zufall ein Ausweichen auf der Y-Ebene probiert:
 - Ist das Feld belegt, wird die entgegengesetzte Richtung probiert
 - Wenn es keine Ausweichmöglichkeit gibt:
 - Robot für einen Takt stehen lassen
 - Robot hat sein Ziel erreicht:
 - Robot nimmt sich das Item
 - Robot entfernt das Item von seiner Order
- Wenn die Order leer ist:
 - Robot bekommt als Ziel-Koordinaten seine BoxingPlant
 - Wegfindung aufrufen:
 - ...
 - Robot hat seine BoxingPlant erreicht