**Önálló laboratórium**

Robotporszívó jellegű navigációs rendszer készítése

Ütemterv:

|  |  |
| --- | --- |
| **hét** | **terv** |
| 3 | * User Interface kialakítása * szoba megjelenítése txt-ből * porszívó kirajzolása * algoritmus-választó gombok elhelyezése * ismerkedés az UWP-vel |
| 4 | * porszívó mozgatása (\*manuálisan irányítható, bejárt területek mentése és színezése, ütközésdetektálás elkezdése) |
| 5 | * ütközésdetektálás implementálása * \*interface osztályok implementálása (input) |
| 6 | * algoritmus megfogalmazása, kiválasztása (első algoritmus)   \*input/output interface implementálása, algoritmusok megkezdése (3 algoritmus: random, spirál, falkövetés) |
| 7 | * algoritmus implementálása, tesztelése   \*4 algoritmus: random, spirál, falkövetés, kígyó |
| 8 | * algoritmus megfogalmazása, kiválasztása (második algoritmus) * \*4 algoritmus: random, spirál, falkövetés, kígyó |
| 9 | * algoritmus implementálása, tesztelése * \*4 algoritmus: random, spirál, falkövetés, kígyó |
| 10 | * algoritmus megfogalmazása, kiválasztása (harmadik algoritmus) * \*4 részalgoritmus szinkronizálása/belőlük komplexebb algoritmus építése |
| 11 | * algoritmus implementálása, tesztelése |
| 12 | * statisztikai adatok kalkulálása, megjelenítése (lefedettség, legtöbbet látogatott mező)   \*escape algoritmus az alapalgoritmusok közötti összehangolásra, tesztelések nagyobb területeken. |
| 13 | * algoritmusok összehasonlítása, statisztikák   \*algoritmusok implementálva, továbbiakban finomítások és tesztelések |
| 14 | * véglegesítés, bemutatás |