**Konklusion**

Robotten er blevet testet, omkodet og testet igen. Problemer undervejs, især med lyssensoren, er blevet forsøgt løst og robotten styrer nu, primært ved hjælp af sin lineFollower, igennem banen.   
På trods af, at lyssensoren blev testet, da den befandt sig 5 mm over overfladen, er den nu placeret ca. 1 cm over overfladen. Dette er hovedsageligt pga. testbanens forringede kvalitet, hvilket har medført aflæsningsproblemer.   
Aflæsningsproblemerne var primært forsaget af snavs på testbanen, samt buler og ujævnheder på testbanen.   
Grundet tidspres er koden til de sidste to missionsmarkører ikke blevet konstrueret, men princippet for, hvordan robotten kan gennemføre disse, er blevet forsøgt beskrevet i rapporten.  
Robotten kan i skrivende stund samle ca. 100 sikre point på ruten og derudover kommer bonuspoint for musik, kreativitet og design, samt video.  
Optimering af koden, samt integrering af gribeanordningen vil blive arbejdet yderligere på frem mod RoboCup 2015 og det forventes at robotten vil kunne kaste den første flaske, samt få maksimum point, for sidste forhindring.  
Mange valg er blevet truffet og resultatet er en original robot, der trods sine mangler mht. de mere komplekse opgaver, kører stabilt igennem banen med mange muligheder for tilføjelser i koden, som vil gøre den mere konkurrencedygtig til RoboCup 2015.