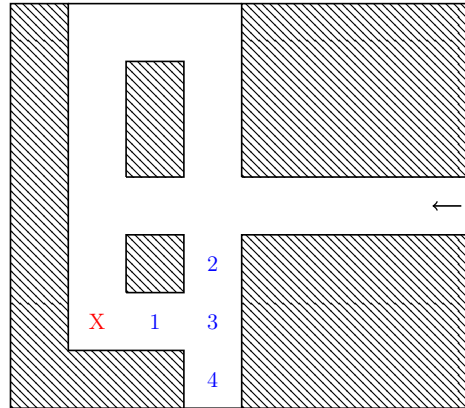


# Testprotokoll



Figur 1: Översikt av testbana

## Vad som har testats

Det har i tre omgångar testats huruvida avsökningsalgoritmen kan hantera att målet är placerat i ett hörn.

### Utfall 1

I en första körning placerade den ut väggar i sin karta på de positioner markerade med 1, 2, 3 och 4 i figur 1. Till följd av detta stannade den där utan att säga att den var klar.

Efter detta justerades det i hur värden i den interna kartan uppdateras då målets ruta markeras med en siffra skild från de som används för uppräknings.

### Utfall 2

I andra körningen blev kartan rätt men roboten stannade i den modul markerad med 1 i figur 1 utan att säga att den är klar med avsökningen.

För att lösa detta justerades det så att det är okej att köra in i den ruta som målet står i då implementationen byggt på att det inte varit okej att ställa sig i den ruta som målet är i.

### Utfall 3

I den tredje körningen blev kartan rätt och de moduler markerade med 1, 2, 3 och 4 i figur 1 blev avsökta (precis som de ska). Dock stannade roboten i den modul målet befinner sig i.

**Eventuella komplikationer**

Avsökningss algoritmen tillåter inte att roboten på vägen tillbaka går genom målrutan.

**Hur arbetet fortskrider**

*Elena* och *Lovisa* ska titta på hur det är implementerat att roboten ska ta sin väg tillbaka.