Backend ToDo

# Manuelle Steuerung

* Error-Handling
  + Fehler ans Frontend schicken bei Protective Stop etc.
  + Ausprobieren, ob Aktivieren von Roboter Protective Stopp entfernt.
  + Ausprobieren, was passiert wenn Move eigentlich unmöglich. Fickt der Robo sich selber oder ist Move unmöglich?

# Cube Solving

* Logik, um Farben einzulesen und Cube-Struktur zu speichern, erstellen
* Cube-Solving-Library auswählen
* Cube-Struktur in Solving-Library einfüttern und Lösung berechnen: Frontend mitteilen
* Für die einzelnen Züge Moves speichern und diese in korrekter Reihenfolge ausführen.
* Aktuelle Stand der Cube-Struktur festhalten und Frontend mitteilen
* Funktion zum starten/stoppen des Ablaufs aus dem Frontend.