

Naam:	Alexander Slaa		
Naam:	Edgar Bruijnen		
Naam:	Keanu Van der Linden		
Naam:	Hui Tung Tai		
Features	Inhoud	Taken	Moeilijkheidsgraad
1	De LV Robot mag niet botsen met andere robots	Keuze maken sensor	-
		Plaatsen sensor	---
		Testen sensor	-
		Code schrijven	-
		Kalibreren sensor	--
2	De LV Robot moet een zwarte en kleur lijn kunnen detecteren	- Onderzoek sensor	-
		- Testen sensor	--
		- Kalibreren	---
3	LV robot moet kunnen rijden	- Onderzoek sensor	-
		- Testen sensor	-
		sensor	--
		- kiezen motor	-
4	De LV robot moet een zwarte lijn (met bochten) kunnen	- Onderzoek sensor	---
		- Testen sensor	-
		- Kalibreren	---
5	LV robot kan tussen twee willekeurige punten heen en terug rijden	- Onderzoek sensor	-
		- Testen sensor	--
		- Kalibreren	---
6	De LV robot moet een frame hebben	- Onderzoek materiaal	--
		- Testen frame	-
		- Ontwerpen frame	---

	5	3	8	20	20	8			
Planning Groep 2C									
	F1	F2	F3	F4	F5	F6			
W1							de ultrasonic beginnen		
W2							begin met de IR maken		
W3							beginnen met de motors		
W4							begin met zwarte lijnen volgen door motor en IR		
W5							begin sturen robot op aangegeven plaatsen		
W6							beginnen robot aaneelkaar zetten		
W7							af		
							wit = af		
							groen = beginnen		
							rood =		