Als gebruiker wil ik een optimale penhouder.

Als gebruiker wil ik een goed gemonteerde robot.

Als gebruiker wil ik de perfecte pen om verschillende diktes te tekenen met de robot

Als gebruiker wil ik een batterij of powerbank in de robot

Als gebruiker wil ik een efficiënte pcb voor de robot

Als gebruiker wil ik een prototype in multisim hebben.

Als een gebruiker wil ik dat de robot zijn locatie weet.

Als gebruiker wil ik de locatie weten van de robot tov de tekening

Als een gebruiker wil ik de penhouder controleren.

Als een gebruiker wil ik de sterkte van de penhouder controleren. (naar boven en beneden/ hard / zacht)

Als een gebruiker wil ik de robot starten en afzetten.

Als gebruiker wil ik mijn robot zelf kunnen besturen

Als gebruiker moet ik de exacte locatie van de pen weten tov de sensoren.

Als gebruiker wil ik dat de robot coördinaten omzet in bewegingen

Als gebruiker wil ik dat de robot geen collisies maakt met objecten

Als gebruiker wil ik LineDancer kunnen gebruiken op Windows

Als gebruiker wil ik dat LineDancer een file van coördinaten doorstuurt naar de Android.

Als gebruiker wil ik tekeningen kunnen uploaden via Android.

Als gebruiker wil ik dat de LineDancer de coördinaten file creeert.

Als gebruiker wil ik het coordinaten bestand kunnen sturen naar de robot

Als gebruiker wil ik de tekening op schaal hebben tov de werkomgeving van 2,44m x 2,44m.

Als gebruiker wil ik dat de robot rechte lijnen kan tekenen

Als gebruiker wil ik dat de robot bogen kan tekenen

Als gebruiker wil ik dat de robot hoeken met de juiste graden kan tekenen

(Als gebruiker wil ik bluetooth connectie hebben tussen de robot en android app.

Als gebruiker wil ik wifi connectie hebben tussen de robot en android app.

Als gebruiker wil ik bluetooth connectie hebben tussen de robot en PC

Als gebruiker wil ik wifi connectie hebben tussen de robot en PC).

Als gebruiker wil ik een duidelijke GUI voor de Android App.

Als gebruiker wil ik de data van sensoren via Android kunnen monitoren.