**08-09:**

Vandaag hebben wij een start gemaakt met het design van de robot. Charlotte heeft eerst de startopdracht afgemaakt. Daarna hebben wij eigenlijk met 3 man in de lego bak gezeten. Ons idee is om 4 wielen te gebruiken, dit willen wij bewerkstelligen met tandwielen.

**15-09:**

Vandaag hebben wij het design veel beter gemaakt. Bas en Diederick hebben een tandwielverhouding proberen te implementeren, waardoor de wielen harder zullen draaien, dat hebben zij gedaan door een kleiner tandwiel aan een groter tandwiel vast te maken. Wel zijn er eigenlijk nog maar 2 functionele wielen, omdat de tandwielen nog niet tot het derde en vierde wiel komen. Ook de kleurensensor heeft inmiddels een plek gekregen op de robot. Wel zien we dat het design nog instabiel is. De tandwielen schuren af en toe nog.

**22-09:**

Vandaag waren alleen Charlotte en Diederick in de les. Diederick heeft de wielen zo goed als werkend gekregen, wel is er een slechte tandwielverhouding, waardoor de achterwielen harder draaien dan de voorwielen. Ook is het geheel nog niet erg stabiel. Charlotte is begonnen met de code, en heeft geprobeerd een begin te maken met de kleurkalibratie.

**24-09:**

In een tussenuur heeft Bas besloten aan de auto te werken. Kleinere tandwieltjes, waardoor de achterwielen harder draaiden dan de voorwielen, heeft hij verwijderd. Om dat te realiseren heeft hij de auto minder langwerpig gemaakt. Om te kijken of de auto goed kon draaien heeft hij een klein stukje code gemaakt.

**27-09:**

Deze week waren Charlotte en Diederick in Griekenland. Opzich een heugelijk feit, alleen de bouw lag nu in handen van Bas. In deze twee uren heeft hij het design van de robot verbeterd en verstevigd. Hij had namelijk geen toegang tot de al door Charlotte gemaakte code.

**06-10:**

Bas heeft deze les vastgesteld dat de tandwielen niet goed werkten en kraakten. Hij heeft de oorzaak vastgesteld en het probleem opgelost. Het design is nu eindelijk af. Charlotte is verder gegaan met het coderen. Zij heeft de kleurkalibratie afgemaakt. Diederick heeft ook geprobeerd, met hulp van internet, suggesties te doen voor de code. Deze suggesties, nadat ze geïmplementeerd waren, waren stuk voor stuk onsuccesvol. Ook hebben wij een eerste test gedaan op de baan. Daarbij was het heugelijk dat het design het wel deed. Rijden was daarentegen nog niet erg succesvol.

**06-10:**

In een tussenuur later die dag, is Charlotte begonnen met het werkend krijgen van de afstandssensor. Zij heeft alleen met de code gewerkt.

**08-10:**

In een poging de code werkend te krijgen, is Bas in een tussenuur aan de code gaan werken. Hier zijn eigenlijk alle pogingen niet succesvol gebleken.

**13-10:**

Deze week hebben wij met man en macht aan de code gewerkt. Onze afstandssensor bleek alleen niet te werken. Het heeft ons erg veel tijd gekost om deze te vervangen. De aanpassingen aan onze code bleken niet te werken. Wij hebben besloten onze code te schrappen en met een nieuw idee opnieuw te beginnen. Wij hebben de kleurcalibratie geschrapt en zijn met een betere code gekomen.

**26-10:**

In een tussenuur hebben Bas en Charlotte aan de code gewerkt. De auto rijdt nu ongeveer, maar ontzettend traag.

**27-10:**

Het eerste uur hebben we de code werkend gekregen. De auto reed eerst niet. We hebben hem iets minder snel laten draaien zodat hij de lijn minder snel verloor. Daarmee hebben we een eerste tijd van 103 seconden neergezet. Daarna hebben we hem iets sneller gemaakt, waarmee we een tijd van 81 seconden hebben neergezet.