
Weekverslag week 1

Geplande onderdelen die voltooid zijn:

- Sensoren leren gebruiken
- Motoren leren aansturen
- Bluetooth verbinding maken met de robot
- De robot een lijn laten volgen
- De robot laten stoppen voor een object en bij een kruising
- De robot geluid laten maken
- De robot via bluetooth kunnen besturen en een keuze kunnen maken via de app bij een kruispunt

Aan de volgende onderdelen is wel gewerkt, maar het is nog niet af:

- Geluid tijdens het rijden voor elkaar krijgen, omdat we nog geen tijd hebben gehad om het aan de main code toe te voegen. De code om het voor elkaar te krijgen denken we wel te hebben.
- Een kaart maken van een matrix van getallen en daar doorheen de correcte route van 1 plek naar een andere bepalen, omdat het een lastig iets is om te doen. Je moet met elke mogelijke situatie rekening houden.
- Soepel laten rijden over de lijn, omdat dit wat fine tuning vereist en daar zijn we wel mee begonnen alleen het duurt nog even. De robot rijdt wel over de lijn maar het is nog te schokkerig.

Aan de volgende geplande onderdelen is nog niet begonnen:

- Om een obstakel heen rijden, omdat we hier nog vragen over hebben wat daarvan precies verwacht wordt

Evaluatie ten aanzien van de werkwijze en samenwerking:

De samenwerking verloopt goed. Iedereen weet van elkaar waar ze mee bezig zijn. Progressie gaat snel doordat we parallel aan verschillende onderdelen werken. Soms werken we wel samen aan een onderdeel om een oplossing te vinden voor een moeilijk probleem.

Verbeterpunten voor volgende week:

Bij een probleem waar langer dan een uur over wordt gedaan hebben we de regel dat hulp vragen aan de rest van het team belangrijk is. Deze regel wordt niet altijd nageleefd, ondanks dat het heel belangrijk is om niet te lang dit soort dingen zelf te proberen zonder hulp (samen zie je meer). Verder was er op een moment een korte miscommunicatie waarbij 2 personen kort aan hetzelfde zaten te werken, maar dat hadden we snel door.