

# **1 Verslag begin sessie**

## **1.1 Planning**

Yaron zal werken aan het verslag. Kobe zal de RGB sensor initialiseren en de kleurencodes opbouwen. Karl en Mathijs zullen verder werken aan het lijnvolgalgoritme. Thomas zal de sensoren modelleren en beginnen aan het assembleren in Solid-Edge.

# **2 Verslag einde sessie**

## **2.1 Evaluatie activiteiten**

Yaron heeft de ontwerpspecificaties in tekstvorm gezet, de structuur van het verslag gemaakt en een uitleg over de planning geschreven. Karl en Mathijs hebben een lijnvolgalgoritme maar het programma heeft nog geen exacte waarden. Het is Kobe nog niet gelukt om de RGB sensor uit te lezen. Thomas heeft de sensoren gemodelleerd, maar zal wachten met het verder assembleren totdat we weten welke extra onderdelen (zoals de houder voor de batterijen) we bijgeleverd krijgen. Hij heeft ook de motivatie van de keuzes geschreven.

## **2.2 Planning tussen sessies**

Thomas zal het financieel rapport afwerken. Karl en Mathijs zullen het lijnvolgalgoritme verder afwerken. Yaron zal het verslag controleren op schrijffouten. Kobe zal zorgen dat de kleurencodes voor de RGB sensor opgebouwd zijn.

## **2.3 Planning volgende sessie**

Volgende sessie zullen we de ball caster, de motoren en de wielen aan het chassis bevestigen, de assemblage verder afwerken en de Gantt-grafiek verder volgen.