Voordat we begonnen met programmeren bedachten we eerste welke functies de auto zou moeten kunnen uitvoeren.

We kwamen tot volgende functies:

* De auto moet een zwarte lijn kunnen volgen en zich corrigeren als de auto wat afwijkt van de baan.
* Terwijl de auto de lijn volgt moet hij ook voorliggers kunnen detecteren en vertragen wanneer de afstand te klein wordt.
* De auto moet kunnen stoppen aan een stoplijn en daarvoor moet hij een gematigde snelheid hebben.
* Wanneer de auto stopt voor een kruispunt moet hij het verkeerslicht herkennen en hier gepast op reageren.
* De auto moet kunnen inslaan op een kruispunt en bij een bocht.
* De auto moet op ieder moment extern bestuurd kunnen worden.

We splitsen deze programmeertaak op in twee takken , in het eerste handmatige gedeelte besturen we de twee motoren rechtstreeks via twee sliders.

In het tweede automatische gedeelte splitsen we het probleem nog eens op.