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.   
De ene stap is het rijden; hier moet de auto tegelijk de lijn op de grond volgen, een goede afstand tot zijn voorligger behouden (wat dus inhoud dat die de voorligger moet detecteren en aan de hand van de aftand tot die voorligger zijn snelheid moet aanpassen) en de auto moet ook nog eens comfortabel kunnen stoppen wanneer die een stopstreep detecteert. Al deze inputs komen van de sensoren aan boord van de auto.  
De tweede stap hier begint bij die stopstreep. Wanneer de auto gestopt is aan de stopstreep moet die een verkeerslicht detecteren en daar gepast op reageren, nadat het groen licht geworden is moet die dus over het krijspunt draaien. Daarna moet die een bocht nemen of rechtdoor rijden aan de hand van een vooraf opgesteld parcours. Na deze stappen is het algoritme klaar en begint hij weer met stap 1.

Op het moment van dit verslag zijn we zo goed als klaar met het schrijven van LabView functies om deze taken te vervullen en moet slechts geïmplementeerd worden hoe we de inputs van de sensoren bij de labview-programmas kijgen en daarna ook de outputs van onze programma’s bij de motoren krijgen.