Analyse van wat we nodig hebben voor de woordrobot:

Aan de achterkant doen we 2 wielen die worden aangestuurd door een motor en aan de voorkant doen we een kogelwiel. We gebruiken een kogelwiel aan de voorkant omdat de robot dan gemakkelijk kan sturen. Dit is ook zo bij de 2 achterwielen, want als we willen draaien dan laten we maar 1 wiel van de robot draaien. In het midden van de robot zit de pen en die is op een soort hefboom van tandwielen aangesloten. Deze zorgt ervoor dat de pen omhoog en omlaag kan wanneer dat nodig is. We hebben voor dit ontwerp gekozen omdat we maar 2 motoren krijgen van school en dit leek ons de beste manier om de motoren te benuttigen. Het midden stuk gaan we gewoon bouwen van lego en legotechnic. Verder sluiten we ook een lijnsensor aan die detecteerd waar de dikke en de dunne lijnen zitten van het speelveld. Dit is om te voorkomen dat de robot van het speelveld afrijd en om gelijk aan de dikke lijn te schrijven, anders zou de robot de letters schuin kunnen schrijven.