**Verslag Informatica robot:**

*Door: Senne Kurvink en Mats de Vries*

**Toelichting:**

Dit verslag gaat vooral over de problemen waar wij tegenaan zijn gelopen tijdens het bouwen en programmeren van de robot. Soms licht ik hierbij code toe, maar door de comments die wij erbij hebben gezet in de code zou dat niet vaak hoeven

**Problemen:**

**Wiel stuk:** Op wonderbaarlijke wijze moest het wiel stukgaan, waardoor we wat tijd verloren om een nieuw wiel te regelen.

**Motor omgedraaid:** Toen wij alles vast hadden gemaakt, kwamen wij er te laat achter dat onze motor verkeerd om zat. Dit hebben wij opgelost door de pwn.x\_value(x) aan te passen aan de bijbehorende pin. Daardoor reed hij weer vooruit in plaats van in rondjes.

**Draadje afgebroken van batterij:** Dit is net zoals het wiel een tijdrovend probleem. Gelukkig was het snel opgelost, omdat er nog reservebatterijen waren.

**Het proces van een functie in een functie begrijpen:** Dit koste veel uitleg en creatief denken om te begrijpen en goed toe te passen (instrumentarium). Uiteindelijk hebben we het bijna overal voor gebruikt in onze code, dus dat was goed bestede tijd.

**Tekort aan materialen in het sciencelab:** Dingen zoals tie-wraps en elastiekjes waren nergens meer te bekennen in het sciencelab, waardoor wij moesten improviseren. Dit was vooral nodig om onze auto stabiel en stevig te houden.

**90 graden bochten:** Dit was meer een trial-and-error proces, want onze motoren gingen te snel op de maximale snelheid, waardoor ze de lijn niet lang genoeg volgden om voldoende bij te sturen. Dit hebben wij opgelost met behulp van de motoren zachter te zetten en als de linkersensor zwart is en de rechtersensor wit, activeert hij de functie ‘links\_rijden()’ en gaat de rechtermotor achteruit en de linkermotor vooruit. Zo blijft hij op zijn plaats en op de lijn.