

Line-following Robot

Tom LIERMAN
Matthias ALLEMAN

Begeleiders: Guus Leenders
Stijn Crul
Carine Naessens
Liesbet Van der Perre

Coach: Kevin Verniers

Bachelorproef ingediend tot het behalen van
de graad van Bachelor of Science in de
industriële wetenschappen: Industriële
Wetenschappen: Elektronica-ICT Elektronica

©Copyright KU Leuven

Zonder voorafgaande schriftelijke toestemming van zowel de promotor(en) als de auteur(s) is overnemen, kopiëren, gebruiken of realiseren van deze uitgave of gedeelten ervan verboden. Voor aanvragen i.v.m. het overnemen en/of gebruik en/of realisatie van gedeelten uit deze publicatie, kan u zich richten tot KU Leuven Technologicampus Gent, Gebroeders De Smetstraat 1, B-9000 Gent, +32 92 65 86 10 of via e-mail iiw.gent@kuleuven.be.

Voorafgaande schriftelijke toestemming van de promotor(en) is eveneens vereist voor het aanwenden van de in deze masterproef beschreven (originele) methoden, producten, schakelingen en programma's voor industrieel of commercieel nut en voor de inzending van deze publicatie ter deelname aan wetenschappelijke prijzen of wedstrijden.

Dankwoord

Dank aan mezelf

Dank aan een ander

Inhoudsopgave

1	Opdrachtbeschrijving	1
2	Taakverdeling	4
3	Onkosten	5
4	Vormgeving van de Robot	6
4.1	This is a Section Heading	6
5	Hardware	7
6	Taakverdeling	8
7	Moeilijkheden	9
8	Coach	10
9	Besluit	11
A	Beschrijving van deze masterproef in de vorm van een wetenschappelijk artikel	12
B	Poster	13

Lijst van figuren

4.1	This is the Caption for Figure 1	6
-----	--	---

Lijst van tabellen

Hoofdstuk 1

Opdrachtbeschrijving

In dit hoofdstuk gaan we een voorbeeld geven van een voetnoot¹. Een referentie naar hoofdstuk 9, dat zich op pagina 11 bevindt, is dus ook een koud kunstje. Zorg er wel voor dat je de namen van de labels een beetje verstandig kiest. Hoofdstukken label je het best als hfdstk:naam, plaatjes als img:naam en tabellen als tabel:naam. Zo verlies je zelf de bomen in het bos niet.

¹ Dit is dus een voetnoot

SDffjfhdfsfhhsf fh fhf shf klfh ffffsdfklfhklfhklfhfhklfhklhdhffhsdfhfhfhfhfh

dhfhffh hf fh fh fhfh fhfh hfh fhffhsdfhfhfhfhfhfhhsdfh hfh fh

Hoofdstuk 2

Taakverdeling

In het vorig hoofdstuk hebben we naar deze tekst verwezen.

Hoofdstuk 3

Onkosten

In het vorig hoofdstuk hebben we naar deze tekst verwezen.

Hoofdstuk 4

Vormgeving van de Robot

XXXX XXXXX XXXX XXXXXXXXXXX XXX XXXXX XXXXX XXX XXXX XXXX XXXXX XXXXX XXXX XXXXX XXXX XXXXXXXXXXX
XXX XXXXX XXXXX XXX XXXX XXXX XXXXX XXXXX XXXX XXXXX XXXX XXXXXXXXXXX XXX XXXXX XXXXX XXX XXXX
XXXX XXXXX XXXXX XXXX XXXXX XXXX XXXXXXXXXXX XXX XXXXX XXXXX XXX XXXX XXXX XXXXX XXXXX XXXX XXXXX
XXXX XXXXXXXXXXX

4.1 This is a Section Heading

Figuur 4.1: This is the Caption for Figure 1

Hoofdstuk 5

Hardware

In het vorig hoofdstuk hebben we naar deze tekst verwezen.

Hoofdstuk 6

Taakverdeling

In het vorig hoofdstuk hebben we naar deze tekst verwezen.

Hoofdstuk 7

Moeilijkheden

In het vorig hoofdstuk hebben we naar deze tekst verwezen.

Hoofdstuk 8

Coach

In het vorig hoofdstuk hebben we naar deze tekst verwezen.

Hoofdstuk 9

Besluit

In het vorig hoofdstuk hebben we naar deze tekst verwezen.

Bijlage A

Beschrijving van deze masterproef in de vorm van een wetenschappelijk artikel

Bijlage B

Poster

FACULTEIT INDUSTRIELE INGENIEURSWETENSCHAPPEN
TECHNOLOGIECAMPUS GENT
Gebroeders De Smetstraat 1
9000 GENT, België
tel. + 32 92 65 86 10
fax + 32 92 25 62 69
iiw.gent@kuleuven.be
www.iw.kuleuven.be



LID VAN **ASSOCIATIE
KU LEUVEN**