Er moet een verslag worden ingeleverd met een beschrijving van het project, de hardware en de software, welke problemen je hebt gehad, en hoe het uiteindelijke prototype afwijkt van de oorspronkelijke beschrijving.

Topverslag

# Beschrijving

In dit project is met behulp van een Arduino Uno een voertuig gemaakt waarmee een omgeving wordt verkend. De omgeving wordt in kaart gebracht door met dit voertuig naar de positie te gaan die het meest dichtbij is. Rijdt het voertuig tegen een obstakel aan, dan wordt dit waargenomen en opgeslagen in de interne kaart.

## Hardware

Het voertuig bestaat uit een Arduino Uno in combinatie met een motorshield (DFRduino Motor Drive). Deze zijn gemonteerd op een constructie waarop 2 motoren en een zwenkwieltje zitten. Op de voorkant van het voertuig zit een bumper die gekoppeld is aan druksensoren. Rijdt het voertuig ergens tegen aan, dan worden deze sensoren ingedrukt en krijgt de Arduino een signaal.

## Software

# Problemen

Rotatie

pathfinding

# Resultaat