**Programmering**

Mission1: Efter inspektion af banen, findes det fordelagtigt at få robotten til at dreje 30 grader for at ramme den brudte streg og ligeledes 30 grader for at komme tilbage på linjen.



Når robottens farvesensor opfanger, at den mængde lys der bliver reflekteret er mindre end eller lig med vores variabel stopLine, vil mission1 blive initialiseret.



Robotten drejer først til højre indtil 30 grader er nået, hvorefter den kører ligeud indtil den opdager den brudte grå linje, kører over den, indtil den registrerer den lysere modsatte side, hvorefter den stopper motorerne og fortsætter på sin lineFollower kode indtil den næste stopLine registreres og case 2 kan initialiseres og robotten kan rette sig ind på hovedlinjen.