**Aantekeningen Daily stand-up**  12-09-2016

Onze opdrachtgever, meneer Teitsma, geeft aan dat de robot, aangestuurd door de raspberry PI, in de 1ste sprint wordt bestuurd via een kabel.

In onze tweede sprint zal de robot wireless worden aangestuurd.

Als tussenopdracht en eindopdracht zal de robot een parcour moeten volgen met obstakels in een lokaal.

Alle sensoren en actuatoren moeten uitgelezen en weergeven worden op de laptop. Dit doen wij via de terminal van de raspberry PI. Dit mag RAW.

De robot kan links en rechts sturen.

Alle documentatie en code moet aan het eind van het project via een ZIP gedeeld worden met meneer Teitsma. Tijdens het project moeten we gebruik maken van GIT.