Problem:

Vecka 2:

* Linjeföjlning
  + Vilka sensorer behövs? Vart på roboten och hur många?
  + Programmeringen
* 90 graders sväng
  + Hur mäter vi hur mycket vi svängt?
  + Vart ska roboten befinna sig i korsningen när vi svänger?
  + Se till att den hamnar i rätt slutposition
* Identifiera korsning och typ av korsning
  + Vilka typ av sensorer behöver vi? Ska vi ha linje/avståndssensorer? Hur många och var ska dom vara placerade?
* Läs Teorin
  + Läs skiten!!!!!!!!

Vecka 3:

* Första Design Klar
  + Prototyp för alla delar så vi kan börja testa
  + Beställa alla delar på önskelistan
* Hitta ljus
  + Vilka sensorer behöver vi? Hur gör vi om vi ser ett ljus när vi står i en korsning? Hur nära kommer vi? Ska vi ha kamera?
* Plocka upp ljus
  + Hur ska designen se ut? Ska vi plocka alla på en gång? Hur släpper vi av dom? Behöver vi det?
* Släcka ljus
  + Hur släcker vi ljusen? Luft/Vatten/Kvävning?
* Hur fraktar vi ljusen?
  + Korg på taket? Gripklo som håller?

Vecka 4:

Mapping

Navigering

Vecka 5:

Börja testa färdig Robot

Pimp my Ride

Vecka 7:

Vinna tävlingen