Beslissingen:

1. Aantal wielen
2. Plaatsing van de motoren hoeveel op wielen, hoeveel op sensoren en waar
3. Plaatsing camera
4. Plaatsing lichtsensor
5. Carrosserie
6. Gaan we external tools gebruiken voor fotoherkenning en andere zware berekeningen
7. Hoe besturen via GUI
8. Welke experimenten gaan we doen
9. Welke parameters zijn locatie-afhankelijk en moeten gesampled worden
10. Hoe cpmmuniceren tussen server en besturing
11. Wat voor onderdelen moet de server hebben
12. Hoe bevestigen we de balpen/zandstrooier
13. Hoe kunnen we de code uitbreidingsgericht schrijven
14. Hoe gaat de algemene steil van de server zijn

Overzicht van de planning: verslag 1