Wat kan onze robot,

1. Het volgen van een lijn
2. Stoppen voor een kruispunt
3. Met bluetooth input een beslissing maken op het kruispunt.
4. De input kan ook voor het kruispunt gegeven worden
5. Vertraagd stoppen als hij een object ziet.
6. Omdraaien als hij een object ziet en de lijn terugvinden
7. Muziek spelen tijdens het rijden
8. De muziek als de robot stil staat
9. Als er iets fout gaat kan met bluetooth de robot bestuurd worden