

## Evaluatie PO's:

Vanuit Cities of Things is het werken met het team TI studenten goed bevallen. Ze hebben het project goed opgepakt en eigen gemaakt door zelf een toepassing in te vullen. Ze hebben het probleem goed uit elkaar gehaald en verschillende componenten uitwerkt; het ROS platform en software, verschillende type camera als sensoren. Uiteraard ook tegenvallers gehad maar die goed opgevangen. En zelfs nog wat verdergegaan in het ontwerpen van de 'robot' voorbij het softwarecomponent.

Als tip zou ik nog meegeven iets vaker contact te zoeken met de opdrachtgever; we hebben genoeg contact gehad, maar het initiatief kwam geregeld van ons. Aan de andere kant begrijpen we dat er soms ook niet evenveel te bespreken is, maar een korte update kan ook fijn zijn.

Voor mijn gevoel is er uiteindelijk een behoorlijk zware oplossing gekozen met het volledig in kaart brengen van de ruimte. Dit levert juist ook goede inzichten om afwegingen te maken in het vervolg. We zijn daarbij erg blij met de ontwikkelde fundamenten voor het toepassen van ROS in dit project. We hopen dat het ook leerzaam was voor jullie.

We kijken uit naar een succesvolle laatste stap met het testen van zelfstandig bewegende robots via waypoints, en kijken erg uit naar een goede documentatie waarop volgende ontwikkelaars kunnen doorbouwen!