

## Ontwerpen

Het ontwerp was er al, daar is dus niet veel aan veranderd. Dus net is in mijn vorige zelfevalutie heb ik daar een onvoldoende gehaald.

## Realiseren

Ik heb wel aan de robot gewerkt. Het frame is voor het grootste deel gedaan door Justin en Kirty. Maar de code heb ik voor het grootste deel gedaan. En dat werkt nu ook wel goed. Dus de robot werkt en heeft de benodigde functionaliteit. Het is redelijk robuust. Alleen de code heeft niet heel veel documentatie dus dat is het enige onvoldoende. Maar de rest is wel voldoende.