

Zelfevaluatie Justin Oosterbaan



Inhoud

Ontwerpen
Realiseren

3.
3.

Ontwerpen:

Aangezien ik "aangewezen" was om het ontwerp te maken in Fusion 360 begon ik gelijk met meten van alle onderdelen die op de robot moesten komen, waaronder de stappenmotoren en de arduino, ook was ik al soort van ontwerpen in mijn hoofd te bedenken over hoe het zou kunnen. Het frame zelf was best wel straightforward, 2 wielen en een soort van bal aan de voorkant waardoor de robot om zijn eigen as zou kunnen draaien. Ik zal deze competentie verbeteren door beter te onderbouwen waarom ik kies voor een bepaalde manier om iets te doen.

Realiseren:

Ik heb getest hoe parallax werkt zowel als marcolax, en hoe de sensoren werken. Ook heb ik erg geholpen met de code schrijven en met het laser-snijden en lijmen. Dit ging allemaal hartstikke goed en de robot is as good as done. Het is allemaal goed gegaan en ik lag bijna de hele tijd gewoon op schema. Ik vind dat ik de competentie Realiseren zeker getoond heb met dit project!