

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:

Volgens de uitleg van realiseren moet er een werkend product zijn, aangezien deze evaluatie in week 5 gemaakt is kan er natuurlijk geen werkend product zijn. Wat er wel kan zijn, zijn tests van bepaalde manieren om iets te doen. Ik heb getest hoe het parallax werkt voor als we marcolax niet mogen doen, en getest hoe de sensoren werken. Het kan allemaal natuurlijk beter en dat zal je vooral in het maak gedeelte van dit project merken. In dit gedeelte zal ik beter gaan realiseren door het moment dat er iets kan rijden het gelijk gaan testen waardoor we kunnen kijken of iets op een andere manier beter kan.