# Machine vision

Prosjektet er få en robot-arm til å gjenkjenne kort eller brikker og hvor den skal plukke de opp, så få den til å spille ting som kort eller kanskje sortere ting. Så skal den bruke en Neural Network til å ta de beste valgene i en gitt situasjon

Målet er å installere en sugekopp på UR5, og konfigurere den.

Hvorfor:

Det er for å promotere robotikk ved å vise ting som robotarmen kan gjøre

Prosjekt plan

Kartlegging:

Samle utstyr og ressurser:

Utstyr: UR-robot, sugekopp

Ressurser:

<https://victorzhou.com/blog/intro-to-neural-networks/>

<https://victorzhou.com/series/neural-networks-from-scratch/>

Tidsplan:

Lages etter å ha funnet utstyr og ressurser.

Steg for å fullføre prosjektet:

Få et kamera som kan gjenkjenne det den må gjenkjenne