# Machine vision

Prosjektet er å lage en neural Network for å få en robot-arm til å vite hvor den skal plukke opp en brikke, så putte den et eller annet sted

Målet er å installere en gripper med kamera på en robot, og konfigurere den.

Hvorfor

Prosjekt plan

Kartlegging:

Samle utstyr og ressurser

Utstyr: Robot

Ressurser: Jonas på 3AUA har den gripperen.

Tidsplan:

Lages etter å ha funnet utstyr og ressurser.