# 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, gripper (Jonas på 3AUA har den gripperen)

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.