Doelstelling:

De afdeling ICA heeft een robotarm, melfa rv-2aj, overgenomen van Elektrotechniek. Deze arm staat nu in een hoek en graag zou de ICA hier een functionaliteit voor hebben.

Hoofdvraag:

Wat zijn de mogelijkheden en limieten van de robotarm?

Deelvragen:

1. Hoe kan de veiligheid wordt gehandhaafd?
2. Wat zijn de technische limieten? (Snelheid, kracht, draaihoek)
3. Welke programmeer taal kan er worden gebruikt?
4. Hoe kan de robotarm communiceren?
5. Hoe kan de robot ar worden aangesloten? (met welke apparaten?)

Lokaal reserveren

Arm aansluiten en voorbereiden

Handje?