# Context

Dit project wordt uitgevoerd voor de Hogeschool Arnhem Nijmegen (HAN). Binnen de organisatie is de opdracht afkomstig van de afdeling Informatica Communicatie Academy voor de richting Technische Informatica. In deze richting van de HAN wordt er vooral gewerkt met embedded systems, zoals autonome robots.

# Projectdefinitie/Probleemformulering

## Doelstelling

De afdeling ICA heeft een robotarm, melfa rv-2aj, overgenomen van Elektrotechniek. Deze arm heeft nu geen functie en daarom wil de ICA graag een toepassing vinden voor deze robotarm.

## Probleemstelling

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?)

## Succescritiria

### Globale eisen

## Projectgrenzen

### Binnen de scope

### Buiten de scope