# Indledning

Dette projekt er udført af 5 studerende, der går på robotteknologilinjen på SDU på 1. semester. På figur 1 ses opstillingen og robotten, der bliver nævnt i rapporten.

Formalia

Hvem er vi?

Hvordan er rapporten?

Problemformulering.

Hvorfor M i forhold til kilo

## Kort beskrivelse af projektet

Projektet går ud på at få en robot til at tegne et billede af valg, samtidig med at robotten kan spidse blyanten automatisk. For at få de koordinater robotten skal tegne efter, køres et tilfældigt billede gennem noget kode i CAS-programmet Mathematica. Koden er lavet til analysere og finde enten kanterne i billede, eller gråtonerne i billedet. Ud af Mathematica fås en liste med koordinater, som kan overføres til robotten, og som den så tegner efter. For at robotten undervejs kan spidse blyanten automatisk, er der lavet noget elektronik til en elektronisk blyantspidser, som gør at når robotten fører blyanten ned i blyantspidseren starter motoren, og stopper igen når robotten trækker blyanten op igen.