# Afgrænsning af projektet (½-1 side)

Projektet er afgrænset i det omfang, at tilkobling af ultralydsscanninger ikke er essentielt for udviklingen og implementeringen. Det har undervejs ikke været muligt at have en ultralydsscanner til rådighed. Fokus i forløbet har været genkendelse af 3D objekt til automatisk flytning af robotarmen.

Hvilke elementer vi har valgt at vægte højt – ud fra vores MOSCOW.