# Indledning

I dette projekt er formålet at importere et billede (rgb/gråtone og/eller vektorgrafisk) til et java-program og herfra automatisk generere en bane for robotten at følge. Med en computer skal der kommunikeres med PLC’-en og PLC’-en får robotten til at bevæge sig. Ud fra denne kode skal robotten genere en tegning af hele eller dele af det oprindelige billede. Når robotten så har tegnet i noget tid bliver blyanten slidt, og det skal derfor være muligt for robotten selv at spidse blyanten.

Det er altså et krav for hele projektet at der bliver brugt et java-program, en computer der kan kommunikere med en PLC og herved tegne et billede. Vi vil have robotten til at tegne stregtegninger og spidse blyanten efter hvor mange steps den har taget på papiret.

Gennem hele projektforløbet har vi arbejdet i hold af 2 og 3 personer og løbende holdt møder for at evaluere fremgangen af de forskellige emner.