

## Examensarbete

### Förstudie plocka tvärjärn utan mellanlägg.

Idag använder vi oss av mellanlägg (strö) mellan varje rad av tvärjärn för att veta var hanteringsroboten ska hämta ett nytt tvärjärn innan det ska robotsvetsas. Vi har flera olika tvärjärn och med det också flera olika strön. Ströna är en dyr lösning som ger problem i flera aspekter, (tillgänglighet, lagerhantering mm) genom att nyttja vision hoppas vi kunna slippa strö tvärjärnen.

### Mål med projektet

- Utredda vilken metod som skulle fungera bäst.
- Göra en simulering i Robotstudio.
- I mån av tid ta in offerter på implementering

Vi bistår med handledning( ej inom vision), tillgång till robotstudio och arbetsplats.

