



Jens Arne K Engesæter

Trondheim, 2015

Masteroppgave

NTNU
Norges teknisk-naturvitenskapelige
universitet
Fakultet for ingeniørvitenskap og teknologi
Institutt for produksjons- og kvalitetsteknikk

Masteroppgave

Jens Arne K Engesæter

Bruk av robotsyn for griping av et objekt i bevegelse

Trondheim, juni 2015