



Masteroppgave

Trondheim, 2017

Lars Marius Strande

Masteroppgave

Institutt for teknisk kybernetikk
og elektroteknikk
Fakultet for informasjonsteknologi
Norges teknisk-naturvitenskapelige
universitet

NTNU

Lars Marius Strande

Autonom retur og dokking av AVR robot

Trondheim, juni 2017

