



Erlend Helgerud  
Data,  
Virtuelle systemer



Ole Anders Foss Reistad  
Maskin,  
Produktutvikling



Sondre Lieblein Aronsen  
Maskin,  
Produktutvikling



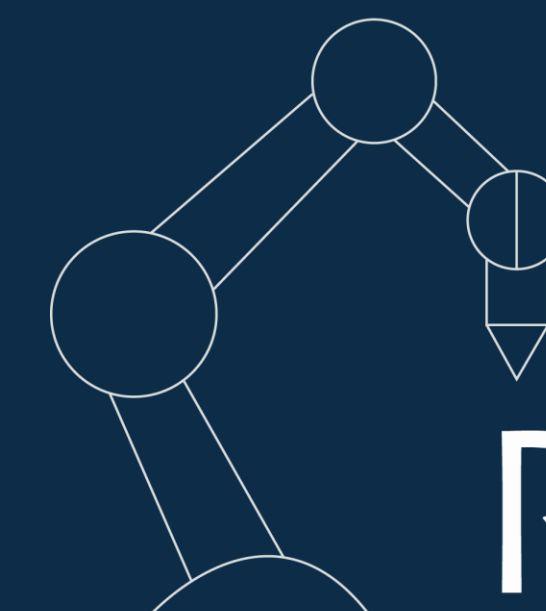
Per Anders Stadheim  
Maskin,  
Produktutvikling



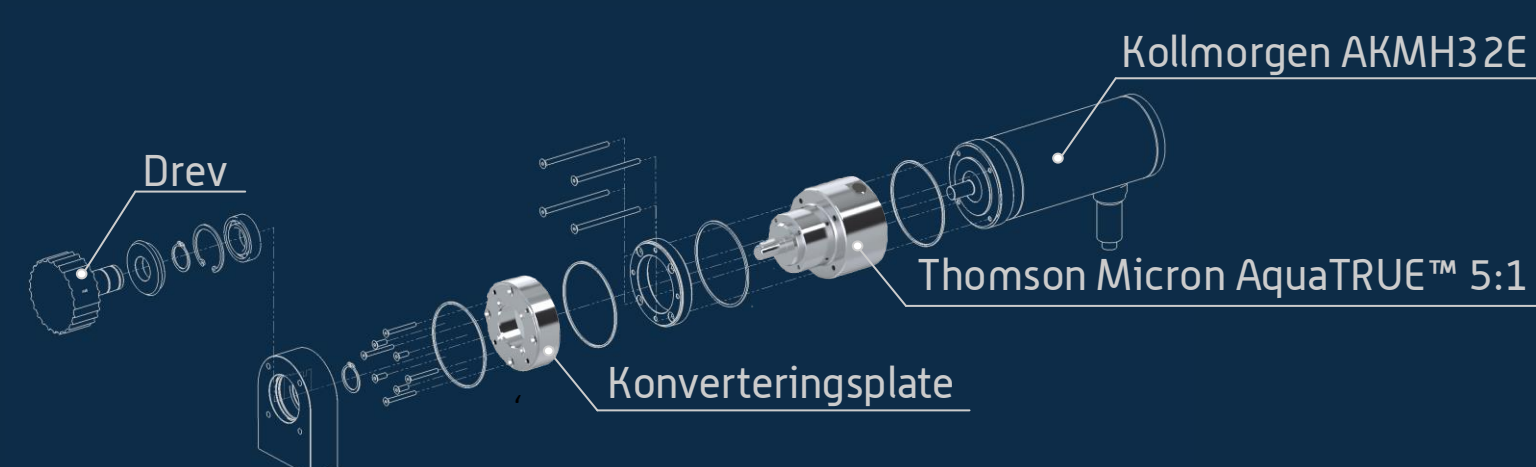
Thomas Saraby Vatle  
Elektro,  
Kybernetikk og mekatronikk



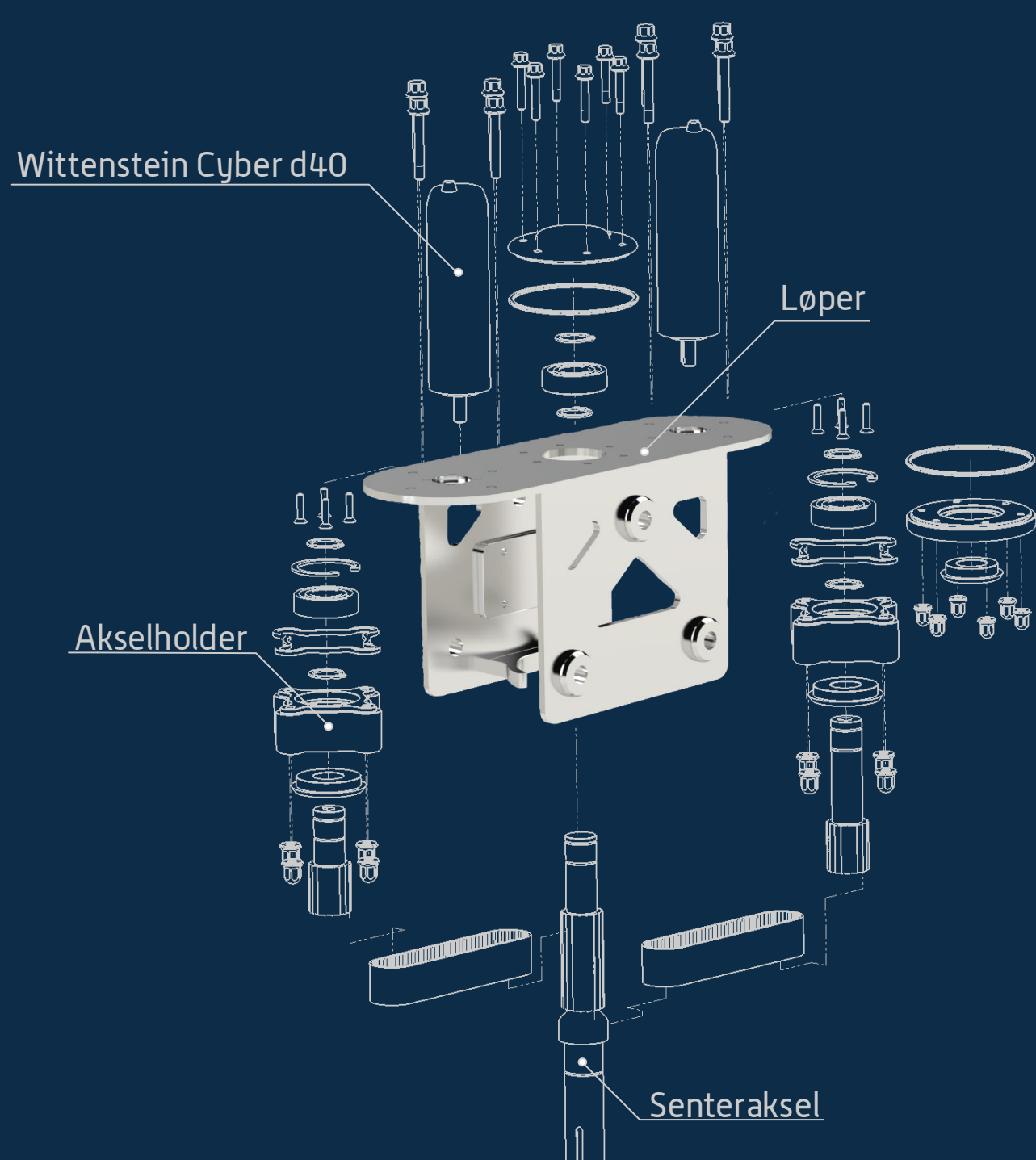
Øyvind Jia-Chen Åsle  
Elektro,  
Kybernetikk og mekatronikk



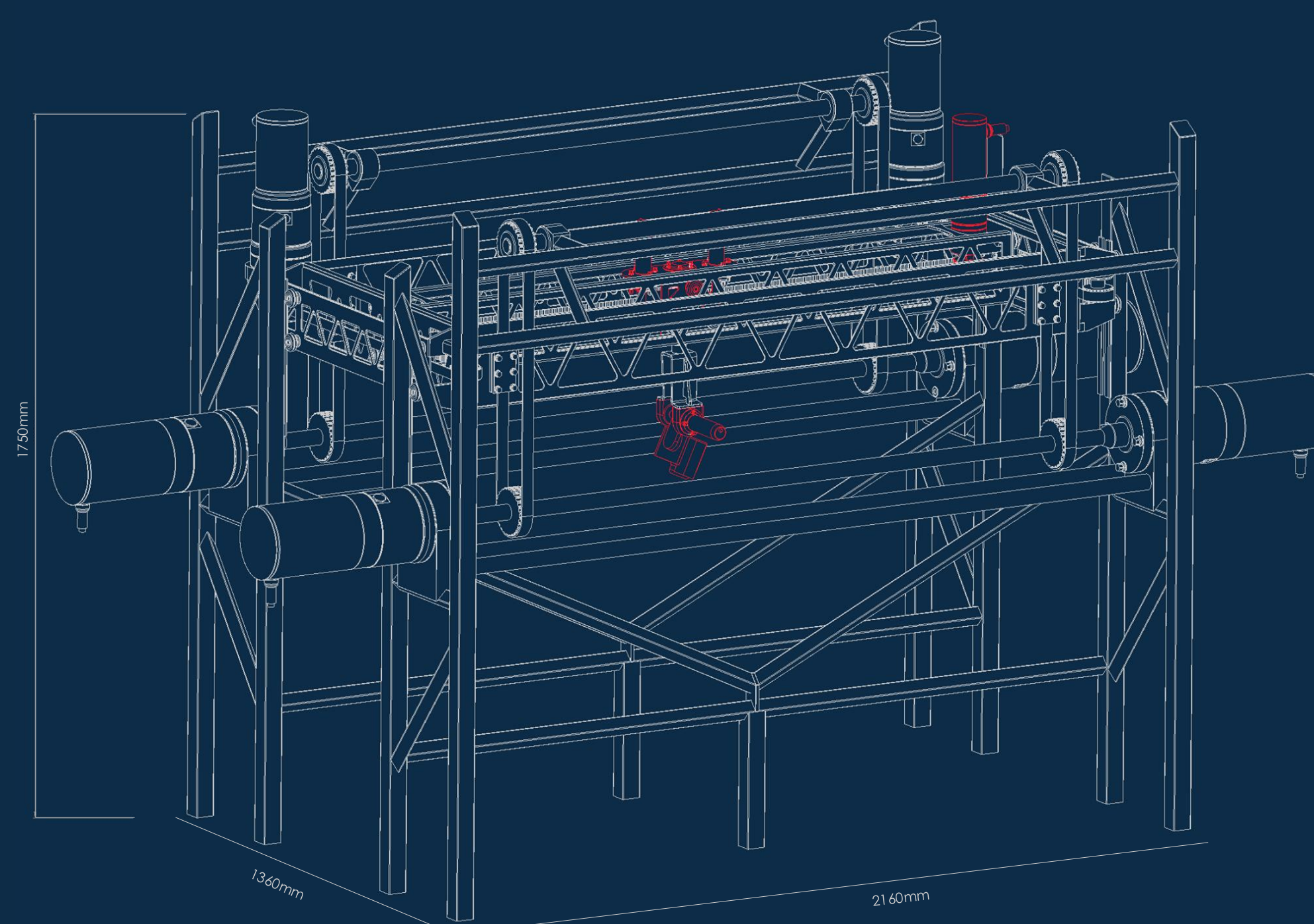
## MOTOR FOR X-AKSE MED KONVERTERINGSPLATE



## YAW-AKSE



## HS RoboTrim 2018



## BESKRIVELSE

RoboTrim er et system for robotisert ettertrimming av melanin- og blodflekker på laksefileter.

Laksefiletene kommer med en hastighet på én meter per sekund langs et rullebånd, og passerer gjennom et ferdigutviklet deteksjonssystem.

Data fra deteksjonssystemet fores inn til en kontroller som beregner en kontinuerlig bane for systemets knivenhet. Kontrolleren sender deretter ut kontrollsignaler til aksesystemets servomotorer, basert på denne beregnede banen. Knivenheten følger banen, og blir styrt slik at den fjerner de uønskede flekkene på laksefiletene.

Prosjektoppgaven består av et mekanisk aksesystem, en elektrisk hardware-konfigurasjon og en kontroller/styresystem med simulering.

## PITCH-AKSE

