Ledningsstrammer? [https://uk.misumi-ec.com/vona2/detail/110100216470/#](https://uk.misumi-ec.com/vona2/detail/110100216470/)

Hvor skal vi videre? Hva gir best uttelling?

* kjøre kontrollsystem,
  + DH table,
    - posisjonskontroll i C++,
    - Smelle inn i ROS,
* Fokusere på balansen til roboten
* lage en egen batteripakke,
* Lage end effector
* FBD av arm
* Fullstendig part list
* Monteringsguide
* README.txt
* Fokusere max på å få en flott rapport, men stoppe med utvikling tidlig

Noen andre ting

* Norsk eller engelsk?