Hej Marie, m.fl.

Tak for rapporten – den er nu godkendt!

Jeg har nogle kommentarer til den, men dem kan vi tage efter sommerferien.

Derudover har jeg flg.:

        Versionsstyring: Vi har lige sat en ny Redmine server op der understøtter git. Desuden har vi købt et SCRUM plugin til serveren.

        Hvad med Shear Wave Elastografi – Har I adgang til en scanner med dette?

        Alternativt en Strain Gauge til styring af moment ? Et eksempel:<http://www.zacobria.com/robotiq-zacobria-universal-robot-force-torque-sensor.html> eller man kan lave en selv!

        Til programmering af robotten kunne I overveje at anvende ROS:<http://www.ros.org/about-ros/>