# Planlægning af møde med Samuel

d. 27.10.2016

1. Introduktion til projektet – hvor langt vi er
2. Ophæng til Kinect
3. Positurmapning

Ophæng:

* Spørg Steffen Wagner, der har hospitalssenge. Mounte Kinect på galgeholdere ude på hospitalet, så det er sengemonteret.
* Strips
* Lav limits på, hvor højt om Robotarmen må komme op, så den umuligt kan ramme Kinect.
* Mountet ophæng murde måske ikke være et problem at det er fast på en ultralydsklinik. Men det er et problem på et hospital.

Andet

* Det er en wow-effect at have robotarm med til eksamen
* Lav evt. deltests derinde, hvor vi allerede på forhånd har lavet en 3D scanning, og givet disse koordinator til systemet. Så kan vi til eksamen lave en ny 3D scanning for at vise, hvordan dette fungere – og ellers gå over til robotarmen, der allerede har koordinatorne fra en tidligere scanning.

Threshold på Z-kurven.

Gå ind og tegne området, hvor der skal scannes.

ThinkIverse – find bryster og 3D printer.

Meshmixer – klippe i modellerne. Gem løbende!!