Problemstillinger ift software

* Området der skal skannes kan ikke afgrænses på en måde der giver mening; System kan ikke se forskel på hvad der burde ultralydsskannes, og hvad der ikke bør.
* Meshen der udleveres af Kinect er ikke detaljeret eller ren nok til at den giver mening at bruge.
* Det er ikke muligt at mappe meshens rotation og/eller position og/eller størrelse ift hvor patienten er i virkeligheden. Det vil sige at robotten ikke vil forstå hvor den skal bevæge sig hen.
* Det er ikke muligt at lægge en plan for hver enkelt punkt inklusiv rotation på brystoverfladen som robotten skal besøge, altså det er meget problematisk at mappe selve hvert vertex i brystoverfladen til den normal som skal bruges til robot-armens rotation.
* Tryksensoren er svær at kalibrere til brug.
  + Den giver ofte ikke nok feedback og medfører at robot-armen presser for hårdt til patienten.
  + Den giver ofte for meget feedback og medfører at man ikke kan se noget på ultralydsbilledet.