

## Prosjektoppgave: Videreutvikling og testing av tobeinet robotprototype

Gjelder: Prosjektmøte 2	
<b>Møtedato:</b> 14.01.21 <b>Kl:</b> 11:15-11:50 <b>Sted:</b> Microsoft Teams	<b>Tilstede:</b> Stian Olsen, Edvard Merkesvik, Kristoffer Pedersen, Lars-Erik Panengstuen, Pål Mathisen  <i>Oppdragsgiver:</i> Institutt for Teknisk Kybernetikk  <i>Veileder:</i> Pål Mathisen
<b>Møteleder:</b> Stian Olsen <b>Referent:</b> Lars-Erik Nes Panengstuen	<b>Går til:</b> Møtedeltakerne
<b>Dato:</b> 21.01.21	

Sak nr.	Emne	Ansvarlig	Tidsfrist
1	<b>-Arbeidspakker</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>- ROS har funksjoner for overføring og visualisering av data.</li> <li>- Trenger ikke lage arbeidspakker for dokumentering av de forskjellige arbeidspakkene(disse faller under selve arbeidspakken)</li> </ul>	Møteleder	
2	<b>-ROS1 vs ROS2</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Benytt ROS2 om mulig</li> <li>- ROS1 har ikke støtte for Python3 programering</li> </ul>		
3	<b>Lisenser</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Studentlisenser er ok å bruke</li> <li>- Libraries burde ikke være et problem</li> <li>- Open-source programmer og verktøy er ok å bruke.</li> </ul>		
4	<b>Avtale mellom NTNU og oppdragsgiver</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Torleif skrives som oppdragsgiver</li> <li>- Vi Signerer ved neste fysiske møte og leverer til oppdragsgiver</li> </ul>		
	<b>Diverse</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Vi må sende mail angående arbeidsrom på NTNU</li> </ul>		