

## UKENTLIG STATUS REPORT

**Sprint: 4**

**Uke: 10**

### PÅGÅENDE TASKS

- Jetson Nano med TensorRT – Even
- OpenCV distanse – Abdul
- Simulering av flight controller - Ådne
- Pi+Coral og ROS2 – Martin
- Github oppsett – Jon
- Systemtap på Linux - Jon
- Kamera 3 på Ubuntu –jon
- ROS2 – Sindre
- OpenCV - Sindre

### FOKUS

- Jetson Nano fungerende oppsett
- Driver kamera modul 3
- Distanse og OpenCV
- ROS2
- Coral

### TASK FOR NESTE UKE

- Jetson Nano og dokumentasjon – Even
- OpenCV og dokumentasjon – Abdul
- Flight controller og dokumentasjon - Ådne
- Linux og dokumentasjon – Jon
- ROS2 og dokumentasjon - Sindre