

Møtereferat

Dato og Tid: 28.04.2023

Team: Sindre Nes, Jon Jahren, Martin Børte Liestøl, Ådne Kvåle, Even Jørgensen

Ekstern veileder: Jan Dyre

Agenda:

- Gjennomgang av forrige møte
- Hva har vi gjort siden sist.

Sindre:

- Torsdag forrige uke prøvde kode til Qualisys som er laget selv. Fungerte dårlig, fikk gjennomgang av Hilde Marie, fikk ROS1 kode de hadde brukt til localhawk, har så konvertert koden til ROS2.

Jon:

- Jobbet med docker, laget et eget privat docker registry. Forsøkt å lage docker container for Jetson nano.

Martin:

- Trent modeller med Tensorflow model maker.

Even:

- satt opp modelltrening på stasjonær pc, kommet frem til at SSD modellen ikke holder mål. Sett mer på yolov5 igjen, får det nå til å fungere, men er noe delay på visning til skjerm.

Ådne:

- bygget drone, sett på og utarbeidet docker image for ROS2 og tensorflow lite.

Abdul:

- Jobbet med blob algoritme, hadde dårlig fps på pi. Brukt huecircle, Krever en del computation. Gått over til en matematisk formel for å se om formen er en sirkel.

Veien videre

Ideer

Er det mulig å detektere 3 forskjellige baller med forskjellig farge og ut ifra det vite hvor man står i forhold til objektene?

Kan vi bruke Qualisys til å gjøre en sannhetssjekk på distansen og posisjon.?

Jan skulle se om det var en digital transmitter.

Presentasjon 3

Bruke første 5 minuttene til å forvirre de som ser på, for så å skape orden ut av kaoset.

Neste møte: 05.05.2023