

UKENTLIG STATUS REPORT

Sprint: 11

Uke: 17

PÅGÅENDE TASKS

- YOLOv5 på Jetson Nano – Even
- Konfig 4 på Raspberry Pi måtte debugges FPS problemer – Abdul
- Kode Autopilot og bygge drone - Ådne
- Transferlearning controller for demo drone – Martin
- Serveroppsett, nettverksoppsett, drone - Jon
- QTM ROS1 til ROS2 Doxygen - Sindre

FOKUS

- YOLO på Jetson
- Docker
- Autopilot
- QTM
- Transferlearning

TASK FOR NESTE UKE

- Ferdigstille oppsett og teste config 1 – Even
- Lettere config 4 – Abdul
- Bygge ferdig drone - Ådne
- Kontroll for dronedemo – Martin
- Gjøre ferdig webside og fikse nettverk – Jon
- Lage posisjonskode og teste mot qualisys - Sindre