

UKENTLIG STATUS REPORT

Sprint: 3

Uke: 9

PÅGÅENDE TASKS

- OpenCV og distanse – Abdul
- Flight Controller - Ådne
- Tensorflow og Tensorflowlite – Martin
- Forslag til konfigurasjoner – Martin
- Jetson Nano arkitektur og OS – Jon
- OpenCV og Koordinater - Sindre

FOKUS

- Fungerende oppsett til Jetson Nano
- OS + Docker til Jetson Nano
- Maskinlæring i forskjellige former

TASK FOR NESTE UKE

- Jobbe med Jetson Nano – Even
- Python og OpenCV – Abdul
- Navlink og flight controller - Ådne
- Pi + Coral + ROS2 – Martin
- Github + Linux + docker til Nano – Jon
- ROS2 - Sindre