

UKENTLIG STATUS REPORT

Sprint: 9

Uke: 15

PÅGÅENDE TASKS

- YOLOv5 formatering, jetson nano oppsett interference ny modell nytt system formatering – Even
- Kalibrere kamera, config 4 og optimalisering av distanse sette hough-circle på color filtering fungerende konfig for 2 baller – Abdul
- Arbeid drone, mavros, pymavlink flite på zero og ros2 - Ådne
- Optimalisering tflite interferens, dokumentasjon transfer learning, PID – Martin
- Ferdigstille konfigurasjon web, gitlab docker, docker ros2 jetson nano serveroppsett docker – Jon
- Qualisys, mavros med flight controller, oversette kode til ROS2, oversette qtm-kode til ROS2 - Sindre

FOKUS

- YOLOv5
- Konfig 4
- Jetson arkitektur
- Drone
- Interferens
- Docker oppsett

TASK FOR NESTE UKE

- YOLO – Even
- Konfig 4 3 baller - Abdul
- Mavros og tflite - Ådne
- Transferlearning – Martin
- Docker – Jon
- Qualisys - Sindre