

UKENTLIG STATUS REPORT

Sprint: 7

Uke: 13

PÅGÅENDE TASKS

- Syk – Even
- config 4 posisjon og hough-circle – Abdul
- Arbeid med SITL + Gazebo + distansealgoritme opencv- Ådne
- ROS2 pakke for pi coral modellresarch – Martin
- Oppsett web, research docker, feilsøk ssl docker – Jon
- ROS2 config 4 - Sindre

FOKUS

- TensorRT
- Coral+Pi
- Flightcontroller
- Distanse+OpenCV
- Docker+oppsett

TASK FOR NESTE UKE

- Config 4 OpenCV – Abdul
- Feilsøke YOLOv8 – Even
- Distansealgoritme - Ådne
- Docker research – Jon
- ROS2 Noder – Sindre
- Modell research - Martin