**Uke: 18**

**Hva har vi gjort disse ukene?**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Navn** | **Hva har blitt gjort?** | **Antall timer denne uka** |
| Even Jørgensen | - Fått ut de nødvendige dataene fra modellen. implementert ROS2. Config1 er nå ferdig.  - Satt opp webside. | 28t |
| Abdul Majeed Alizai | - Rydde litt på teams  - Config4 for 3 baller med en lettere modell  - Testing av config1 i dronesonen  - Nettisde og lære html/css/javascript | 35t |
| Ådne Kvåle | - Bygget drone og utarbeida Docker-image med ROS2 og nødvendige pakker | 48t |
| Martin Børte Liestøl | - Forsøk på å trene opp flere modeller som kan kjøre på config 2 og 3.  - Laget PID-basert controller for demo drone. | 43t |
| Jon Jahren | - Ferdigstille docker-oppsett debian | 42,5t |
| Sindre Nes | - Utvikle og teste tracking algoritme på drone  - Config4 implementasjon i ros2  - Evaluering av blob deteksjon | 34,5t |

**Hva skal vi gjøre neste uke?**

|  |  |
| --- | --- |
| **Navn** | **Hva skal bli gjort?** |
| Even Jørgensen | Skrive rapport |
| Abdul Majeed Alizai | Dokumentasjon, webside og dokumentasjon for confgi4 |
| Ådne Kvåle | Dokumentasjon, teste/tune demo drone. |
| Martin Børte Liestøl | Dokumentasjon, teste/tune demo drone. |
| Jon Jahren | Dokumentasjon, jenkins og ros2 |
| Sindre Nes | Dokumentasjon og videre evaluering av blob deteksjon |