# 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