# 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