# Ukentlig status report

**Sprint: 4**  
**Uke: 10**

## Pågående tasks

* Jetson Nano med TensorRT – Even
* OpenCV distanse – Abdul
* Simulering av flight controller - Ådne
* Pi+Coral og ROS2 – Martin
* Github oppsett – Jon
* Systemtap på Linux - Jon
* Kamera 3 på Ubuntu –jon
* ROS2 – Sindre
* OpenCV - Sindre

## fokus

* Jetson Nano fungerende oppsett
* Driver kamera modul 3
* Distanse og OpenCV
* ROS2
* Coral

## Task for neste uke

* Jetson Nano og dokumentasjon – Even
* OpenCV og dokumentasjon – Abdul
* Flight controller og dokumentasjon - Ådne
* Linux og dokumentasjon – Jon
* ROS2 og dokumentasjon - Sindre