# 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