# Ukentlig status report

**Sprint: 9**  
**Uke: 15**

## Pågående tasks

* YOLOv5 formatering, jetson nano oppsett interference ny modell nytt system formatering – Even
* Kalibrere kamera, config 4 og optimalisering av distanse sette hough-circle på color filtering fungerende konfig for 2 baller – Abdul
* Arbeid drone, mavros, pymavlink flite på zero og ros2 - Ådne
* Optimalsering tflite interferens, dokumentasjon transfer learning, PID – Martin
* Ferdigstille konfigurasjon web, gitlab docker, docker ros2 jetson nano serveroppsett docker – Jon
* Qualisys, mavros med flight controller, oversette kode til ROS2, oversette qtm-kode til ROS2 - Sindre

## fokus

* YOLOv5
* Konfig 4
* Jetson arkitektur
* Drone
* Interferens
* Docker oppsett

## Task for neste uke

* YOLO – Even
* Konfig 4 3 baller - Abdul
* Mavros og tflite - Ådne
* Transferlearning – Martin
* Docker – Jon
* Qualisys - Sindre