# Postępy w projekcie:

* uzyskano dostęp do kodu źródłowego
* sformatowano komputer ( w końcu można się na niego zalogować )
* wstępnie udało się uruchomić micro-ROS na teensy
* zebrano zespół gotowy rozwijać robota
* zebrano informacje od osób, które poprzednio zajmowały się ADR

# Plany na najbliższy czas:

* uruchomienie rosa z pomocą dockera, aby można było testować różne wersje kodu
* uruchomienie starego kodu i sprawdzenie jak to wszystko działa, aby można wstępnie rozpocząć również pracę nad ulepszaniem algorytmu wyznaczania trasy
* uruchomienie pierwszego testowego przejazdu na starym kodzie
* Nauka ROS

# Członkowie:

* Aktualni członkowie:
  + Sebastian Soczawa
  + Aleksander Brzykcy
* Przewidywani członkowie
  + Gabi Czapska
* mini outside support:
  + Miron Czech