Hvad har vi nået til nu

* Regulering
  + Vi har fundet kilder
* komponent design
  + Board er tegnet mangler at blive produceret
* Vision
  + Vi har forbindelse til telefon kamera
  + Vi kan detektere en linje men ikke position
  + Vi har lavet bezier curve
  + Intersection detection
* Embedded
  + Vi har valgt SPI mellem MIC og FPGA
  + Vi har valgt UART mellem PC og MIC
  + Masse dokumentation på MIC pins til SPI
* FPGA
  + Vi kan flashe
  + Vi har PWM block design (Mangler at gøre det til output på pins)
* Simulation
  + Lavet en simulation
  + Som har
    - Bold der rykker sig
    - Plade der tilter
    - Goal point

Hvad vil vi i dag

* Regulering
  + Vi skal teste motor
  + Vi skal måle på motor
  + Vi skal kigge på regulerings system design
* Board design
  + Lav board
* Vision
  + Sortere linjer
  + Optimerer hjørner
* Embedded
  + Sæt UART op mellem PC og MIC
  + Få styr på OS struktur
  + Input fra SPI
* FPGA
  + Lav PWM output
  + Teste motor
  + Input fra SPI
* Simulation
  + Lav algoritme til at korrigere bold

Hvad skal vi til næste gang (Udfyld senere)