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)

Aksel kan ikke lide navnet på projektet

* Regulering
  + PASCAL OG JON SKAL TILBRINGE SØNDAGEN SAMMEN
* Board design
  + Tegn telefon holder
* Vision
  + Don med linjer
  + Med bold er også en mulighed
  + Hvis det er en form for tid kan linjerne måske komme ind i programmet.
* Embedded
  + <:^)
* FPGA
  + Indstil PWM signal med knapper (måske mål, måske ikke, hvem ved)
* Simulation
  + Hvis mads kan lave linjerne så kan aksel sætter det ind og så kan de følge en finger en røven.
  + Den tilter
  + Aksel må gerne se på, at om han kan lave det sådan at den kan ”noget” rundt
  + Hvis det er en form for tid kan linjerne måske komme ind i programmet. Billedet skal kastes ind i simulationen.