# Hvad har vi nået til nu ✔

* Regulering
  + Intet
* komponent design
  + har board, mangler cam holder
* Vision
  + Har punkterne nu, og der er hjørner på.
* Embedded
  + Samlet sager
* FPGA
  + Han tror han har lavet noget som vi aftalte. ✔
* Simulation
  + ”Motor”

# Hvad vil vi i dag

* Regulering
  + Udfyld test rapport; find konstanter og koefficienter for motor.
  + Kig på drejningsmoment, og sæt formel op for drejningsmoment og hastighed.
  + Set noget PD op. (hvis kan nås)
  + Oplys Axel om gearingen
* Board design
  + Stand-by.
* Vision
  + Fin-puds linjen, så der en en(1)
  + Ændre farve til grøn.
  + (hvis kan nås) aktivt track kuglen og diagere den hen til et punkt.
  + Axel
    - Kig på mads
* Embedded
  + SPI
* FPGA
  + Test program, se om det virker.
  + Hvis det virker, export et fuld design. (packaging)
  + SPI((
* Simulation
  + Kast mads ind i simulation
  + Når motor værdier er fundet, kan ting og sager laves. (acceleration og RPM) (oplys Axel om gearingen)
* Axel
  + Kig på mads

# Hvad skal vi til næste gang (Udfyld senere)

* Regulering
* Board design
* Vision
* Embedded
* FPGA
* Simulation