Hvad har vi nået til nu ✔

* Regulering
  + Johanatahanan glemte kage ( tager 2 med næste gang )
  + Tog test ( var dårlige )
* komponent design
  + ELLEN
* Vision
  + ✔
* Embedded
  + ✔✔
* FPGA
  + Huskede kage
  + ((
* Simulation
  + ✔

Hvad vil vi i dag

* Regulering
  + Mål på robotten -> find konstanter. ((
    - 2 encodere ((
  + Få motor til at køre på spektrummet ((
  + Kørt test med fuld fart i begge retninger ( + shift ) ((/✔
  + Overføringsfunktion ( hvis kan nås ) ✔-ish (umiddelbart)
* Board design
  + Printer ben så telefon kan monteres ✔
* Vision
  + Live test ( condition ) ( ingen conditions ✔ )
  + Hyggeskrivning)) ✔
* Embedded
  + SPI ✔
  + Debugging ✔
  + FreeRTOS ✔
  + EKSTRA: Tiva er kil.
* FPGA
  + SPI ((
    - If ( SPI == ✔ ) -> Encoder)) SPI == ((, !Encoder
* Simulation
  + UART ((/✔

Hvad skal vi til næste gang (Udfyld senere)

* Regulering
  + Johannannnatan skal bage to (2) kager
  + Dobbelttjek overføringsfunktion
* Board design
  + ✔
* Vision
  + ✔
* Embedded
  + Fix Tiva
* FPGA
  + Fix SPI
* Simulation
  + ✔