Hvad har vi nået til nu ✔

* Regulering
  + DDR ✔
* komponent design
  + Ellen/board ✔
* Vision
  + Ingen bold((
  + VIC((
* Embedded
  + ✔✔✔✔✔
* FPGA
  + ✔
* Simulation
  + ✔

Hvad vil vi i dag

* Regulering
  + Overførings funktion (prøv). Det skete
  + Sim af konstanter (prøv)
  + Mangler at fikse en motor (prøv)
  + Pascal henter bold
* Board design
  + Mangler kameraholderen, mangler benenene
* Vision
  + Fix crash
  + Ball tracking ( med rute )
  + Begge skrider når de er done
  + Mangler sager fra reguladegutterne
  + Skriv rapport
* Embedded
  + Debugger
  + Freertos/scheduling/PRIO
  + Måske SPI med Lækre Emil
  + Måske dummy data fra FPGA/Control
* FPGA
  + SPI))
  + Hvis motor bliver fikset, så vil han gå ned
* Simulation
  + Undersøg overføring funktion til tidsdomæne
    - Overførings funktion fra reguladegutterne
    - Acceleration fra reguladegutterne (approx. Eller noget bedre) (uden friktions m.m.)
  + Lav motor klasse til 2 individuelle motorer

Hvad skal vi til næste gang (Udfyld senere)

* Regulering
  + Johanatahanan kommer med roulade/eller anden kage (hjemmelavet)
  + Mål på robotten -> find konstanter.
    - 2 encodere
      * Hvem, hvornår
* Board design
  + ELLEN\*
* Vision
  + Brug for 3d print
    - Så kan der testes
      * Virker teoretisk (staves?)
* Embedded
  + Fået sat ”debugging” op
  + Sat ”PRIO” op
  + Eventuelt fix? (næppe) ))
* FPGA
  + Kage (ikke hjemmelavet)
  + SPI (funktionsgenerator) (prøv)
    - Vil gerne blive færdig med SPI så han kan hoppe på Johanatahanan og Pascal
      * Ved ikke om det kan nås (Johanatahanan kan)
* Simulation
  + Fået sat op korrekte (eller de virker) parametre.
  + Simulation kan køre fra punkt til punkt.
    - Aksel ligner lidt ELLEN\*