Vejledermøde 30-10-2025:

Krav til TARP:

* Tag udgangspunkt I dronen og hastighed.
  + Det er rimeligt at antage fx 80% til mekanisk og 20% til DSP
* Erkend at vi ikke når det hele, men skriv at vi skal lave POC og hvad er det ”mindste” der skal til, for at sandsynligegøre at det kan løse den ”store” problemstilling
  + Disse krav, kan ligge langt fra hvad vi skal nå i sidste ende

Ift. dokumentation af azi/tilt, så skriv ”det samme gøres, og vi endte med flg. Svar…”

Jesper er bekymret om at vi ikke få skrevet noget.

* Pas på med at skulle ”nå det hele” inden I begynder at skrive noget

DSP:

* Lav nogle antagelser for at komme videre. Lav det så simpelt som muligt
* Lav små løsninger en af gang
* Hellere spyt noget dårligt ud, end retry indtil perfekt
* Begynd at skriv om fx ”delay and sum”, fordi dette konkretisere hvad vi skal

SDR frontend:

* At vi ikke tager hele båndet:
  + Fint, men skriv hvad konsekvensen er
  + Skriv også hvilke løsningsmuligheder der er
    - Hvis der gøres lidt mere ud af dette (tidsbetragtning, båndskift, m.v.) så smid det i prototype udvikling, ellers i diskussionen
* Hvad gør vi, hvis ikke dronen sender noget ud, når vi måler i det område?
* Link budget -> Overvej hvor lidt information du kan leve med? Gain
* Der skal skrives hvordan SDRen ser ud. Hvilke elementer er der i den? Hvordan virker de? Hvorfor ser de ud som de gør?
* Python skriv kort det eksisterer og hvad det gør. Henvis til kode i bilag

Antenne:

* Mangler kun at printe
* Husk i DSP antages der isotropic, men egentlig skal denne jo matches til antennen
* Ofte er det en god ide, at skrive om iterationerne. Med mindre det er komplet ligegyldig
  + Vigtigt ift. antenne 0 og 1