Tasks this semester;

Figure out how the snake robot works? Is the data already filtrated before? How should the data look when I send it to the ROS?

At first;

Download Pop Os

Forstå the flow, av korleis programmene fungerer i lag. Teste litt ut korleis det fungerer

Mtp. Å filtrere bort feil punkt frå systemet.

* Også finne ut korleis ting fungerer i dag.
  + Posisjonering, kva sendes kvar. Og på hvilken form. Frå point cloud til pos, må det interpoleres. Maybe med den Geometric algebra? Det hadde vore kult
* Finne ut korleis ein lager dei point clouds

Og den Beamstreamer? Som gjør at ting blir sendt inkrementelt, i staden for ein gong kvart 15. min

Finne ut kva som meines med Broadcast point cloud in ROS og Real time point cloud visualizer for the user

Skriveeee. Eksempel på teori:

* Kva kan grunnene for the outlier points vere? Får fort mykje innspill frå Marin akustikk her.
  + Og ha litt teori på korleis fjerne dei feil punkta.
  + Sjå på all dataen. Leite etter eksempel på feil. Ta bilde av desse, diskutere grunnene til at akkurat desse kan vere feil, og grunngivelser osv.
* Teori på den Geometric algebra

Lage heeeile workflow-greia. Med alle programmene. Og over kva som eksisterer, kva eg må gjøre sjølv, kva som må endres.

1. GStreamer (?) Evt. Direkte frå Eelume, til våren, når ein skal prøve det på det faktike systemet