Referat fra møte 30. september.

Tilstede: Rein, Even, Kjetil

Gikk igjennom det som er blitt skrevet så langt, Rein hadde et par kommentarer vedrørende spesifisering av tilgjengelige lisenser for de eksisterende løsningene, og at vi skal ha i bakhodet hva som er "godt nok" i praksis når vi vurderer løsninger for vår simulator. Spørsmål om LiDAR og radar ble besvart.

Aksjonspunkter:

Felles:

- Beskrive kort om MROS i rapporten, siden ikke alle vet hva det er

   - Rein sender white paper om dette i løpet av november som vi kan referere til

- Skrive om tilgjengelige lisenser og vurdere om de er gode nok for oss.

- Lese om DDS og OPC-UA

Kjetil:

- Utvide LiDAR-avsnittet til også å drøfte simulering av ferdigprossessert data

- Lese om NTP og PTP, (PTP er mest nøyaktig)

- Lese om ARPA