






Meeting Notes 22.02.2022

Attendance :

Name	abbr	attendance
Marco	forstma1	
Dan	hochsdan	
Luis	miranlui	
Monika	reif	
Stefan	brt	

Notes

- Struktur BA
 - Einleitung
 - Was wollen wir machen?
 - Was gibt es bereits? Was ist der Stand der Technik?
 - Wie ist die Ausgangslage?
 - Infos zum Vorgänger (Was hat das letzte Team gemacht?)
 - Infos zu Formula Student
 - Was machen ETHZ oder andere in der Industrie
 - Theoretische Grundlagen
 - Während dem einlesen => gleich gelerntes in die Dokumentation notieren
 - Grobbeschrieb ROS 2
 - Vorgehen
 - Wie sind wir hier vorgegangen?
 - Beschreibung der verschiedenen Methoden für Path Planning
 - Auch Gesamtmethodik
 - V-Modell => Schritte in V-Modell eventuell eigene Methodik
 - Iterativ, Scrum
 - DevOps, CI/CD
 - Resultate
 - Was wurde gemacht, wie schauts aus
 - Diskussion
 - Was klappte, was nicht
 - Können uns an vorhandene BAs von Formula Student orientieren
- Sonstiges
 - Falls Drittsoftware auf GPU zugreifen möchte, muss der Safe Mode im Jetson deaktiviert werden
 - Struktur für zukünftige Meetings zum beschleunigen

- Was wurde gemacht => Was als nächstes geplant => Wo gibt es Schwierigkeiten
 - Ist eine Gruppe in MS Teams für die Kommunikation nötig?
- Offene Fragen
 - Genaue Deadlines noch offen
 - Wann muss Algorithmus/Implementation stehen? Auch wichtig bezüglich Testphase
 - Vorabversion ab wann? Finale Version ab wann?
 - Wie sieht der Input aus für unseren Algorithmus? (Aus Perception, evtl Liste mit x/y Positionen der detektierten Objekten als Float Werten) => Pub/Sub
 - Was für Testdaten brauchen wir?
 - Als Requirement für Perception Team, das wir Testdaten haben
 - Einzelne Meetings mit Luis und Reif oder gemeinsam (Auch möglich das sie sich 10/15min später einwählen)
 - Möglicher Termin finden

TODOs

- Termin finden für Weekly Meeting mit Luis (miranlui), Reif (reif) und Stefan (brtt)
- Gruppe in MS Teams erstellen mit alle Stakeholders (Marco, Dan, Luis, Reif, Stefan)
- Offene Fragen mit Luis beantworten
- ROS 2 Umgebung einrichten + Tutorials durchmachen
- Bereits schauen ob ROS 2 bereits Bibliotheken zum Thema hat
- Einlesen ins Thema Path Planning und schauen wie andere dies gemacht haben (Vorgänger, AMZ, etc.)