

2019-12-06 广运会议

一、当前进度

1.1 中控组

1. 确定中控组、运动控制组横移模式通信的方案
设计路网时，对每个路网结点添加点属性
2. 讨论料架上有无货的判断

1.2 IOT组

1. 驱动器支持can open，添加can open，还没有测试

1.3 运动控制组

1. 完成横移模式，开发完成
2. 确定中控组、运动控制组关于横移模式的方案
3. 江渝：完成chasis和IB的通信部分

1.4 WEB

1. 讨论确定 伺服配置
navigator需要确定动作类型；Jimmy加完横移发给海波；确定做在愚公端；

1.5 感知组

1. 新版BG在大疆车上调试
2. 雷达到了，测试雷达是否可用？—— 雷达在测试
3. 装新IPC，SLAM2.0 PV包

1.6 测试组

1. 梳理测试的框架，后续继续细化。
2. 准备测试环境 与相关材料
3. 申领韩信IPC

二、下周计划

2.1 中控组

1. 建路网模拟
2. 路网点属性功能的增加

2.2 IOT组

1. 下周整个底层框架重构；
2. 如果下周车子还没有到，就开始添加文档。

2.3 运动控制组

1. 江渝：运动模型和标定开始开发
2. 联合调试，LPP和NTT 在大疆调试横移
3. 项目定制代码开发：舵轮转向等特殊动作开发
4. 接口文档变更与说明书

2.4 WEB

1. 产品方：给个原型图 —— 黄磊
2. 开始做 伺服配置功能

2.5 感知组

1. 装新IPC，SLAM2.0 PV包
2. 在大疆车上测试新的雷达；新的IPC上调试已到的激光雷达
3. 隆潭：先在大疆车测试横移伺服的整个过程；找市场部申请讨论关于有货料架、无货料架的判断方法

2.6 测试组

1. 愚公IPC的申领及安装
2. 根据技术协议，补充并细化测试用例
3. 熟悉感知组对广运模块功能

难点及需要协调的地方

- 新IPC谁来装？项目装机。—— 孙昊 这个可以不用车子到
- 新IPC 愚公 还没有领；韩信的IPC已经有
- 感知组加入新的模块，需要通知测试组
- 料架什么时候到？？？ —— 需要尽快拿到
- 载重：箱子填沙子
- 打包机，中间间距 的数据，现场量一下，给到测试组

行动项

- ☐ 分支情况放在zoho上：周一之前填写完成

- ☐ #3928 技术协议上传
- ☐ 将本周的成果上传到群里：横移模式的运动
- ☐ 催车子
- ☐ API够不够，有没有什么要求？还没有反馈，还需要催一下
- ☐ bito_comm：韩信端（尹磊） 愚公（Jimmy）