BOLogBri

**Fachbereich Elektrotechnik**

**und informatik**

Department of electrical engineering and computer science

**Institut für Systemtechnik**

Institute for Systems Engineering

Lennershofstraße 140, 44801 Bochum

**Prof. Dr.-ing. Arno BErgmann**

**Technische Simulation und elektrische Antriebe**

Technical Simulation and Electrical Drives

T +49.(0)234.32 10 350

F +49.(0)234.32 14 426

arno.bergmann@hs-bochum.de

Besprechungsbericht09.07.2020 **Statusupdate ALFONS**

|  |  |
| --- | --- |
| **Datum** | Donnerstag, 09.07.2020 |
| **Uhrzeit** | 10:00 Uhr bis ca. 10:30 Uhr |
| **Ort** | Teams |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Teilnehmer | anwesend | Verteiler |
| Giuliano Montorio | X | X |
| Hannes Dittmann | X | X |
| Arno Bergmann |  | X |
| Mirek Göbel |  | X |
| Christoph Krimpmann | X | X |
| Bernd Möllenbeck | X | X |

**Personenliste**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Tagesordnungspunkte / Inhalte und Ergebnisse** | verantwortlich | Datum |
| **Top 1: Präsentation des aktuellen Stands** |  |  |
| Dittmann und Montorio:   * Präsentation des Entwurfs der State Machine um die verschiedenen Betriebsmodi des Fahrzeugs zu steuern z.B. SLAM, Lokalisieren in statischer Karte oder ein Ziel in einer vorhandenen Karte anfahren. Eine konkrete Aufgabe wird damit noch nicht abgedeckt. Ziel ist es, die State Machine als Mittel zum Zweck für etwaige Aufgaben zu nutzen. Die State Machine ist die Schnittstelle der beiden Masterprojekte. * Der Vorschlag von Mathworks, einen „roslaunch“ Befehl direkt aus Stateflow zu senden wurde verworfen, da eine ähnliche Lösung bereits existiert und es nur über einen Systembefehl funktioniert. Eine Quelltextbasierte Lösung ist effizienter und wird deshalb vorgezogen. | Dittmann, Montorio | KW29 |
| **Top 2 Fragen und Probleme zu präsentierten Themen** |  |  |
| * Herr Krimpmann merkt an, dass man bei dem Vorgehen bzgl. der State Machine ein einzelnes Teilsystem zunächst verifizieren kann und einen robusten Betrieb des Fahrzeugs in den verschiedenen (rudimentären) Betriebsmodi gewährleisten kann. Dies dient als Grundlage für komplexere Fahraufgaben bzw. Roboteraufgaben, solche Aufgaben können dann mit der bestehenden Struktur kombiniert werden. Priorität ist, den robusten Betrieb, der bisher implementierten Funktionen des Fahrzeugs sicherzustellen. * Herr Möllenbeck schlägt bzgl. der Personenerkennung einen Lidar basierten Trigger vor, dadurch soll Diese ressourcenschonender eingesetzt werden. Hierzu kann eine Blopdetection in Python verwendet werden. * Herr Möllenbeck erwähnt, dass eine Ausgabe (in Form von Sprache oä.) der erkannten Ziele und Handlungen notwendig sind. Logs oder Kommandozeilen Ausgaben sind nur für die Entwickler sinnvoll. | Krimpmann, Möllenbeck |  |
| **Top 3: Aktionspunkte** |  |  |
| Ziele in statischer Karte eintragen und wenn diese in der Sprache erkannt werden in das ROS-Netzwerk veröffentlichen. | Dittmann | KW 30/31 |
| Tonausgabe von erkanntem Sprachbefehl | Dittmann | KW 30 |
| Blopdetection bzw. Personenerkennung triggern. | Montorio | KW 30/31 |