	Arbeits-		Kern-Projektwochen (KWs)														Puffer			
TP	P paket Nummer	Arbeitspakete	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	
	1A	Software & Einarbeiten																		
<u> </u>	1A.1	Funktionierende Software																		
<u> </u>	1A.2	Einarbeitung in Carla & ROS Tutorial																		
マ	1A.3	Fahrzeugszenario in Carla erstellen (auch für TP2)																		
P	1A.4	Datenvektoren extrahieren																		
<u>o</u>	1B	Erstellen der Ground Truth Daten und ROS Bridge																		
_	1B.1	Ground Truth Daten berechnen																		
<u> </u>	1B.2	Schnittstelle zwischen Carla und ROS Bridge																		
ei	1B.3	Ideale Objektliste erzeugen																		
Ĕ	1C	Schnittstelle mit TP3																		
ı .	1C.1	Rücksprache ROS - RVIZ Kommunikation																		
	1C.2	Fusion mit TP3																		

	2A	Videodaten										
	2A.1	Installation und Einrichtung der Software									l	1
	2A.2	Bereitstellen eines Simulationszenarios									l	
	2A.3	Bereitstellend des Szenarios an die Schnittstellen									l	
	2B	Detektion & Klassifizierung (Denis R.)									1	
	2B.1	Grobplanung der Vorgehensweise (Rücksprachen & Ein-/ Ausgang)										
	2B.2	Zugriff über ROS-Bridge									1	
	2B.3	Datenstrom über Bridge analysieren und bereit stellen/speichern									1	
	2B.4	Einarbeitung YOLO									1	
	2B.5	Entwickeln des Objekterkennung mit YOLO									1	
	2B.6	Aufarbeitung der Daten zur Übergabe										
	2B.7	Bereitstellung der Detektion und Klassifikation an Tiefenkarte									1	
	2B.8	Datenübergabe (Objektliste)										
7	2C	Tiefenkarte (Max P.)										
projekt	2C.1	Grobplanung der Vorgehensweise (Rücksprachen & Ein-/ Ausgang)										
	2C.2	Zugriff über ROS-Bridge									1	
	2C.3	Datenstrom über Bridge analysieren und bereit stellen/speichern									1	
	2C.4	Kommunikation mit Bridge und Detektion									1	
	2C.5	Sendordaten analysieren und verarbeiten										
Teil	2C.6	Erstellen und Berechnen der Tiefenkarte										
	2C.7	Bearbetung der Tiefenkarte zur Übergabe										
	2C.8	Datenübergabe (Objektliste)										
	2D	Liste berechnen (Dominik K.)										
	2D.1	Planung (Endresultat)										
	2D.2	Einarbeitung mit Dummy Object_List?										
	2D.3	Daten aus Detektion und Tiefenkarte analysieren										
	2D.4	Berechnen der Objektgeometrie										
	2D.5	Zugriff auf Object_List und Einfügen der Objekte										
	2D.6	Überarbeiten der Liste zur Weitergabe (ROS)										
	2D.7	Datenübergabe (Objektliste-> Fusionierung TP3)										
	2E	Integration und Projektabschluss										
	2E.1	Zusammenführung der TP's										
	2E.2	Testen des Gesamtprojekts und Fehlerbeseitigung									_	
	2E.3	Ausformulierung IEEE TP2										
	2E.4	Vorbereitung Präsentation										

_					_	_	_	_	_		_	_	_		_
	3A	Vorbereitung und Einführung													
	3A.1	Fertigstellung Programminstallationen													
	3A.2	Einarbeitung in ROS, RVIZ, Python													
	3A.3	Workspace in ROS / Git anlegen													
	3A.4	Definition Schnittstelle TP1/2 <-> TP3													
	3A.5	Einteilung im Team TP3: Programmierungsabschnitte													
3	3A.6	Integration der Dummy-Objektliste -> Verarbeitung -> RVIZ-Visu													
يدا	3A.7	Definition Schnittstellen TTP1/2/3													
jekt	3B	Erstellung der Teilprogramme													
Ŀ	3B.1	Erstellung von UML-Diagramm, Ablaufdiagramme													
2	3B.2	TTP1 (): Auswertung Message-Stream, Darstellung RVIZ													
d	3B.3	TTP2 (): Erstellung logfiles													
\equiv	3B.4	TTP3 (): Auswertung logfiles; Darstellung Vergleiche													
Ū	3C	Fusion der TTPs 3													
	3C.1	Zusammenführung TTPs 1-3													
	3C.2	Ausformulierung IEEE-Abschnitt TP3												1	
	3D	Fusion der TPs													
	3D.1	Absprache: Layout/Stil der IEEE-Veröffentlichung												1	
	3D.2	Gesamt-Testing													
	3D.3	Zusammenführung IEEE-Abschnitte													
	3D.4	Finalisierung Gesamtprojekt													