



Projektbesprechung: Dev. of an autonomous driving environment

PROTOKOLL

13.05.2020 13:30 UHR - 15:00 UHR ONLINE: DISCORD

BESPRECHUNGSLEITER	Fabio Reway, Maikol Drechsler		
PROTOKOLLFÜHRER	Christoph Zach		
TEILNEHMER	Alle TN anwesend		
GÄSTE	-		

Tagesordnungspunkte

- 1. Planung SW-Installation in CARISSMA
- 2. Arbeitsfortschritte und Probleme der TPs
- 3. Technische Diskussion
- 4. Terminplanung Abschlusspräsentation

TOP 1: Planung SW-Installation in CARISSMA		ALLE		15 MIN
DISKUSSION	Zeitnahe Terminfindung zur SW-Installation auf CARISSMA-Rechner			IA-Rechner
Vorläufige SW-Installationen über TeamViewer möglich (von Fabio initiiert)				
Remote-Installation durch Philipp (CARLA, ROS) und im Anschluss Denis (YOLO) – flexible Einteilung und gegenseitige Absprache Philipp/Denis/Fabio				
Installation voraussichtlich ab Montag 18.05. möglich				
ABGELEITETE AUFGABEN		ZUSTÄNDIGE PERSON/TEAM	TERMIN	
Ubuntu + TeamViewer installieren		Fabio R.	18.05.	
Benötigte SW installieren und mögl. Fehler beheben			Philipp K. / Denis R. / Fabio R.	ab 18.05.

TOP2: ARBEITSFORTSCHRITTE UND PROBLEME DER TEILPROJEKTE		ALLE TP	30 MIN
DISKUSSION	Status-Update aller Teilprojekte zum aktuellen Fortschritt und vorhandenen Problemen		

TP1:

- Feature-Vektor weiterhin problematisch
- Ego-Fzg soll zukünftig evtl. erst verspätet starten (wg. YOLO-Verzögerung)

Nächste Ziele:

- Verdeckung von Objekten innerhalb der Objektliste (Ausblendung der Objekte falls verdeckt)
- Realistisches Abbremsen des Ego-Fzgs.





TP2:

- YOLO & Tiefenkarte funktionieren zusammen, Daten werden für Berechnung grundsätzlich bereitgestellt
- Nutzung von YOLO-3D unwahrscheinlich (zeitlich voraussichtlich nicht stemmbar, Risiko für Systemabstürze hoch)
- Folglich auch **Feature-Vektor** problematisch
- Es wird noch keine Objektliste gepublished
 → aktuell höchste Priorität für Erreichung des Projektziels!
- Erneute Einbindung von Test-Szenario (TP1) läuft aktuell nur bei Denis
 weitere Rechner müssen lauffähig gebracht werden!
- Attribut "length" muss durch Tiefenkarte berechnet werden, um Vektoren möglichst vollständig füllen zu können

TP3:

- RVIZ-Darstellung erweitert, bereitgestelltes Rosbag von TP1 aktuell ruckelig
- GUI erweitert
- Auswertungen erweitert;
 Problem: Verschwinden der Objekte macht Auslesen der Listenwerte sehr schwierig (s. Technische Diskussion)

ABGELEITETE AUFGABEN	ZUSTÄNDIGE PERSON/TEAM	TERMIN
Gemeinsam dranbleiben! Das schaffen wir! 😊	Alle	immer

TOP 3: TECHNISCHE DISKUSSION		ALLE TP	30 MIN
DISKUSSION			
TP1: Auswahl bei Programmstart, ob alle GT-Objekte gesendet werden oder nur sichtbare in Sensorsichtfeld → Realisiert durch Konsolenbefehl bei Simulationsstart (-s)			
TP3: Probleme bei Auswertung der Rosb	gs, wenn leere Obje	ektliste gepublished wird	

→ Versuch der Behebung durch Aussetzen des Objekt-Streams, wenn Objektliste leer ist (Wirksamkeit muss geprüft werden durch Christoph Z.)

TOP 4: Terminplanung Abschlussvortra	ıg	AL	LE	5 MIN
DISKUSSION	Abschlu	sspräsentation angestrebt in KW 26		

BESONDERE	Zur Auflockerung aktivieren wir bitte beim nächsten Meeting unsere
ANMERKUNGEN	Webcam! :b

X	Χ	_X
Fabio Reway / Maikol Drechsel	Christoph Zach	Protokollführer
Auftraggeber	Projektleiter	