

## Projektbesprechung: Dev. of an autonomous driving environment

### PROTOKOLL

**27.05.2020** 13:30 UHR – 15:35 UHR ONLINE: DISCORD

<b>BESPRECHUNGSLEITER</b>	Fabio Reway, Maikol Drechsler
<b>PROTOKOLLFÜHRER</b>	Christoph Zach
<b>TEILNEHMER</b>	Alle TN anwesend
<b>GÄSTE</b>	-

### Tagesordnungspunkte

1. Arbeitsfortschritte und Probleme der TPs
2. Technische Diskussion
3. SW-Installation in CARISSMA
4. IEEE-paper

<b>TOP1:</b> ARBEITSFortschritte und PROBLEME DER TEILPROJEKTE		ALLE TP	60 MIN
<b>DISKUSSION</b>	Status-Update aller Teilprojekte zum aktuellen Fortschritt und vorhandenen Problemen		
<b>TP1:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• Feature-Vektor gleicher Stand wie Vorwoche</li></ul>			
<b>TP2:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• ID-Tracking läuft theoretisch, aber fehlerbehaftet → IDs verändern sich über Laufzeit (wenn Objekte verschwinden etc.) → Genauigkeit des Trackers abhängig von Yolo-Qualität Idee Fabio: Yolo-threshold variieren</li><li>• <b>Berechnung fehlender Werte für Objektliste</b> steht noch aus</li><li>• ROS auf Domis wieder Rechner lauffähig</li><li>• <b>Berechnung length</b> (Max P.): theoretisch funktionsfähig, aber noch Bildprobleme vorhanden</li></ul>			
<b>TP3:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• IoU-mapping + time-mapping abgeschlossen</li><li>• Carissma-Rechner eingerichtet und funktionsfähig</li><li>• Tests laufend</li><li>• Verfeinerungen GUI laufend</li></ul>			
<b>ABGELEITETE AUFGABEN</b>		<b>ZUSTÄNDIGE PERSON/TEAM</b>	<b>TERMIN</b>
length – Berechnung abschließen		<b>Max P.</b>	<b>03.06.</b>
Berechnung Geschwindigkeit, Beschleunigung abschließen		<b>Domi K.</b>	<b>03.06.</b>

<b>TOP 2:</b> TECHNISCHE DISKUSSION		ALLE TP	45 MIN
<b>DISKUSSION</b>			
<ul style="list-style-type: none"> <li>Festlegung Fahrzeugmittelpunkt einheitlich? TP1: Mitte mitte TP2: Mittelpunkt hinten ➔ Einigung auf <b>Mittelpunkt</b>, in TP2 Berechnung durch YOLO-Werte: length und yaw</li> </ul>			
<ul style="list-style-type: none"> <li>Height leer bei TP2 ➔ <b>Forks müssen aktualisiert werden!</b> Aktuelle msg in <i>maxh-crypto/obj-list-vis</i> vorhanden</li> </ul>			
<ul style="list-style-type: none"> <li>Prop_existence ➔ Daten aus Yolo nehmen prop_move ➔ evtl. realisierbar über Filter-Algos (aufwendig!) ➔ niedrige Prio... evtl. über Ego-Fahrzeugdaten mit 0 oder 1 belegen</li> </ul>			
<b>ABGELEITETE AUFGABEN</b>		<b>ZUSTÄNDIGE PERSON/TEAM</b>	<b>TERMIN</b>
Mittelpunkt-Berechnung abschließen		<b>Max P.</b>	<b>03.06.</b>
Prop_existence + height befüllen		<b>Domi K.</b>	<b>03.06.</b>

<b>TOP 3:</b> SW-Installation in CARISSMA		ALLE	10 MIN
<b>DISKUSSION</b>			
Remote-Installation durch Philipp, Denis und Christoph abgeschlossen			
Fehler in Yolo-Algo (nur auf Carissma-R.), muss noch behoben werden			
<b>ABGELEITETE AUFGABEN</b>		<b>ZUSTÄNDIGE PERSON/TEAM</b>	<b>TERMIN</b>
Yolo-Bug beheben		Denis R. + Domi K.	<b>ASAP</b>
Gesamtheitlichen launch implementieren		Tobi W.	<b>01.06.</b>

<b>TOP 4:</b> IEEE paper		ALLE	20 MIN
<b>DISKUSSION</b>			
Durchsprechen der Vorlage von Tobi W.			
<ul style="list-style-type: none"> <li>Umfang: 6-8 Seiten</li> </ul>			
<ul style="list-style-type: none"> <li>Ausblick am Ende von „Conclusion“</li> </ul>			
➔ Präsentation hat ähnlichen Aufbau wie paper			
Jedes TP fasst <b>detaillierte, schlüssige Stichpunkte</b> zu ihrem Text zusammen ➔ Durchsprache im nächsten Termin			
<b>ABGELEITETE AUFGABEN</b>		<b>ZUSTÄNDIGE PERSON/TEAM</b>	<b>TERMIN</b>
Inhalt für IEEE paper stichpunktartig aufschreiben und mit Teamkollegen im TP absprechen		<b>JEDER</b>	<b>03.06.</b>

<b>BESONDERE ANMERKUNGEN</b>	Ich fand die aktivierten Webcams im Meeting super, das würde ich gerne beibehalten. 😊
------------------------------	---