

Projektbesprechung: Dev. of an autonomous driving environment

PROTOKOLL

20.05.2020

13:30 UHR – 15:10 UHR

ONLINE: DISCORD

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

Tagesordnungspunkte

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

TOP1: ARBEITSFortschritte UND PROBLEME DER TEILPROJEKTE		ALLE TP	60 MIN
DISKUSSION	Status-Update aller Teilprojekte zum aktuellen Fortschritt und vorhandenen Problemen		
TP1: <ul style="list-style-type: none">• Realistisches Beschleunigen und Bremsen des Ego-Fzg. funktioniert• Arbeit an Feature-Vektor zwecks Überdeckung fortlaufend (wird voraussichtlich statisch für aktuelles Szenario programmiert)			
TP2: <ul style="list-style-type: none">• Rosbag aktuell erstellbar ohne Feature, Geschwindigkeiten, Beschleunigungen, Classification• Wird zum vorläufigen Test an TP3 geliefert• Haupt-Problem mit Objekt-Zuordnung innerhalb Listenberechnung (Domi K.): Idee von Fabio: ID-Tracking innerhalb TP2 über Tracker-Algo Link: https://github.com/opedatacam/node-moving-things-tracker<ul style="list-style-type: none">➔ Wird von Domi K. verarbeitet➔ Rückmeldung bis Donnerstag, 21.05.• ROS läuft nicht auf Domis Rechner → Behebung notwendig! <p>Es wird immer noch keine vollständige Objektliste gepublished ➔ weiterhin höchste Priorität für Erreichung des Projektziels!</p>			
TP3: <ul style="list-style-type: none">• Arbeit an IoU-Auswertung zum Objekt-mapping fortlaufend (Christoph Z., Max H.)• Beginn IEEE paper – Erstellung (Tobi W.)			

ABGELEITETE AUFGABEN	ZUSTÄNDIGE PERSON/TEAM	TERMIN
ID-tracking verarbeiten und Rückmeldung geben	Domi K.	21.05.
ROS lauffähig bekommen auf Rechner von Domi	Domi K. (+ Philipp K.)	25.05.

TOP 2: TECHNISCHE DISKUSSION		ALLE TP	10 MIN
DISKUSSION			
Docker: Voraussetzung: Native Installation von Ubuntu auf Rechner Probleme: Unterstützung von Dockern durch Grafikkarte + Dateigröße des Diskimages → wird aktuell nicht mehr verfolgt, da es die Probleme der SW-Installation nicht sicher beseitigt/vereinfacht			

TOP 3: Planung SW-Installation in CARISSMA		ALLE	20 MIN
DISKUSSION		Zeitnahe Terminfindung zur SW-Installation auf CARISSMA-Rechner	
CARISSMA-Rechner vorläufig bis Dienstag, 26.05. verfügbar			
Remote-Installation durch Philipp unter Hochdruck (CARLA, ROS) und im Anschluss Denis (YOLO) – flexible Einteilung und gegenseitige Absprache Philipp/Denis/Fabio			
Installation so bald wie möglich durchziehen!			
Idee des Mietens eines Servers: nach Diskussionen abgelehnt, da nicht zwingend problemlösend...			
ABGELEITETE AUFGABEN		ZUSTÄNDIGE PERSON/TEAM	TERMIN
Ubuntu + TeamViewer installieren		Fabio R.	ASAP
Benötigte SW installieren und mögl. Fehler beheben		Philipp K. / Denis R. / Fabio R.	ASAP

TOP 4: IEEE paper		ALLE	10 MIN
DISKUSSION	Bedeutung der Kapitel, Einteilung der Arbeitsschritte		
Nur wichtigste Formeln separat aufführen in „Equations“: <ul style="list-style-type: none">• z.B. Berechnung Geschwindigkeiten etc. in TP2• z.B. Formeln im post processing• ...			
Materials and Methods: Wie ist man zum Ziel gekommen? (Fokus für TP1 und TP2) <ul style="list-style-type: none">• z.B. TP2: wie wurden Objektlisten erstellt• z.B. TP3: metrics			
Results: Was kam bei Projekt heraus? <ul style="list-style-type: none">• z.B. TP3: Darstellung + Auswertung			
Related works: halbe Spalte <ul style="list-style-type: none">• Paper von Fabio• z.B. ROS-Visualisierung von Tesla			
Tobi erstellt IEEE-Gliederung zur Durchsprache im nächsten Meeting bis Dienstag, 26.05.2020			
ABGELEITETE AUFGABEN		ZUSTÄNDIGE PERSON/TEAM	TERMIN
Gliederung für Gesamtprojekt erstellen		Tobi W.	26.05.
Tobis Gliederung ansehen und Meinung bilden		ALLE	27.05.

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

X

Fabio Reway / Maikol Drechsel
Auftraggeber

X

Christoph Zach
Projektleiter

X

Protokollführer