



### Aufbau eines virtuellen Umweltmodelles für die Entwicklungen von Algorithmen für die sichere Personenerkennung in Automated Guided Vehicle Appikatonen

### Projektarbeit

für die Prüfung zum

Bachelor of Science

des Studienganges Informationstechnik

an der

Dualen Hochschule Baden-Württemberg Karlsruhe

von

### Lorenz Scherrer

Abgabedatum 24. September 2023

Bearbeitungszeitraum 12 Wochen
Matrikelnummer 8809469
Kurs tinf21b3
Ausbildungsfirma SICK AG
Waldkirch

Betreuer der Ausbildungsfirma Manfred Haberer

Gutachter der Studienakademie Prof. Dr. Jürgen Vollmer

Erklärung	
Ich versichere hiermit, dass ich meine Projektarbeitmit dem Thema: »Au Umweltmodelles für die Entwicklungen von Algorithmen für die sichere in Automated Guided Vehicle Appikatonen« selbstständig verfasst und angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe. Ich versichere zudem, elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.	e Personenerkennung keine anderen als die
Ort Datum Unterschrift	

Sofern vom Dualen Partner ein Sperrvermerk gewünscht wird, ist folgende Formulierung zu verwenden:

### ${\bf Sperrvermerk}$

Der Inhalt dieser Arbeit darf weder als Ganzes noch in Auszügen Personen außerhalb des Prüfungsprozesses und des Evaluationsverfahrens zugänglich gemacht werden, sofern keine anderslautende Genehmigung vom Dualen Partner vorliegt.

## Inhaltsverzeichnis

1	$\mathbf{Ein}$	leitung	${f g}$																								1
	1.1	Vorwo	$\operatorname{ort}$																								1
	1.2	Projel	ktu	.mge	ebu	.ng																 •					1
<b>2</b>	Auf	gaben	ste	ellu	ng																						2
	2.1	Intere	esse	dei	r Fi	$_{ m irm}$	a.																			 	2
	2.2	Gener	relle	e Aı	ufga	abe																					2
	2.3	Zeitm	ana	agaı	mer	nt																				 	2
	2.4	Risiko	oan	alys	se .																						2
3	Kor	ızept																									3
	3.1	Erstel	llur	ıg d	er S	Sen	isoe	rn	in	de	r٦	/irt	tue	elle	n	Un	ng	ebi	un	g							3
	3.2	AGVs	s in	der	· Vi	irtu	ıelle	en	Un	nge	bu	ng															3
4	Imp	olemen	atie	erui	ng																						4
	4.1	imple	me	ntie	run	ıg d	ler	$\operatorname{Scl}$	hni	tts	tel	le															4
	4.2	AGVs	s in	der	· vi	rtu	elle	n J	Jm	igel	bu	ng							•								4
5	Erg	ebnis																									5
6	Not	izen																									6
		6.0.1	A	ufg	abe	en																				 	6
		6.0.2	$\mathbf{Z}$	Leitp	olan	1.																					6
		6.0.3	N	Votiz	zen	03	.07																				8
		6.0.4		2.07																							
		6.0.5	13	3.07	·																						
		6.0.6		4.07																							
		6.0.7	1	7.07	′ <b>.</b> .																						8
		6.0.8		8.07																							
		6.0.9	19	9.07	٠																				•	 •	9
A	nhan	$\mathbf{g}$																								7	VIII
In	$\mathbf{dex}$																									,	VIII
Li	terat	turverz	zei	chr	nis																					7	VIII

### Liste der ToDo's IX

# Abbildungsverzeichnis

## Tabellenverzeichnis

# Liste der Algorithmen

## Formelverzeichnis

# Abkürzungsverzeichnis

# Einleitung

- 1.1 Vorwort
- 1.2 Projektumgebung

## Aufgabenstellung

- 2.1 Interesse der Firma
- 2.2 Generelle Aufgabe
- 2.3 Zeitmanagament
- 2.4 Risikoanalyse

## Konzept

- 3.1 Erstellung der Sensoern in der Virtuellen Umgebung
- 3.2 AGVs in der Virtuellen Umgebung

## Implementierung

- 4.1 implementierung der Schnittstelle
- 4.2 AGVs in der virtuellen Umgebung

Ergebnis

### Notizen

### 6.0.1 Aufgaben

Die Aufgabe ist es sich in Unity ein zuarbeiten. Dort eine Scenerie aufzubauen und die Daten die die vier Sensoren liefern mit den Bewegungs vektoren übertragen. Die übertragung soll über einen gRPC Client und einen gRPC Server laufen. Dannach sollen mit den erzeugten Daten das Feld des DSM Host in Unity angezeigt werden (Best Case für Demo gedacht).

- Zeitplan
- Riskomanagment

.

### 6.0.2 Zeitplan

- 13. Juli 21. Juli = 7 Tage
- 4. September 30. September = 20 Tage
- 27 Arbeitstage a 7 Stunden gleich 189 Stunden

Aufgabe	Anfang	Ende	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39
Planung+ Aufgabe Prio 1	12.07	14.07												
Aufgabe Prio 2	17.07	21.07												
Abwesenheit	24.07	01.09												
Aufgabe Prio 2	04.09	08.09												
Aufgabe Prio 3	11.09	15.09												
Aufgabe Prio 4+Doku	18.09	29.09												
Praxisbericht + Kollogium Vorbereitung	18.09	22.09												
Kollogium	25.09	29.09												

### 6.0.3 Notizen 03.07

Unity zum laufen bekommen auf dem anderen PC.

#### $6.0.4 \quad 12.07$

Plan für heute dem AGV Geschwindigkeit geben. Und weiter geben. Das Problem die AGV/Service wird nicht erkannt. Obwohl der SplineWalker mit dem dem Agv Service Script verbunden ist. Die

### $6.0.5 \quad 13.07$

- Projekt Einsicht in VS Studio
- Martin schreiben wegen dem AGV übertragung
- Fragen formulieren zur Thales Schnittstelle

•

Fragen zur Thales Schnittstelle

- Jan hat eine Agvservice script erstellt welches IAgv verwendet aber es wird nicht bei den Avalibele Services angezeigt
- Hallo Martin wir haben noch ein paar Fragen zur Thales Api. Hast du heute Nachmittag Zeit für ein Meeting mit Artem und mir?

### $6.0.6 \quad 14.07$

- Sprint Meeting vorbereiten
- die vier Scanner abfragen und übertragen. Wie funktioiert das mit dem Stepper?
- Welche Scanner sollen übertragen werden?
- Wie werden AGVs in Unity umgesetzt?
- Aufgaben in Jira

### $6.0.7 \quad 17.07$

- Doku erledigt
- Nächste Aufgabe erstellen es AGV

Nächste Aufgabe erstellen es AGV

- Scene aufbauen
- Object für des AGV erstellen

### 6.0.8 18.07

### Aufgaben für heute

- Zeitplan überarbeiten welche Aufgaben wurden genau bearbeitet orientieren an den Jira Tickets
- Risikoanalyse stellen
- wie könnte ein Polygonzug übergeben werden? es können nur Parameter geschickt werden die in den Protobuff passen
- Inhaltsverzeichnis für Bericht erstellen
- Git zum laufen bringen
- Arbeitsparkte für AGVs erstellen

### Projektplan

Anforderungen von Manfred

- AutoStepper verstehen muss alle 10 ms senden
- Abstand zwischen Rad und lenkachse muss freibestimmbar sein
- Es muss ein Dreirädrieges Fahrzeug sein
- es muss mit angaben eins Scripts laufen
- Aufgaben pakete müssen in Jira stehen

### $6.0.9 \quad 19.07$

- gRPC Schnittstelle bearbeiten
- Inhaltsverzeichnis erstellen

Inhaltsverzeichnis

- Einleitung
  - Projektumgebung
- Aufgabenstellung
  - Interesse der Firma
  - Generelle Aufgabe
- Grundlagen
  - gRPC
  - Thales
  - Senoren in der Viruellen Umgebung

- Konzept
  - Design der Sensoren in der Virtuellen Umgebungen
  - AGVs in der Virtuellen Umgebung
- Implemenierung
  - Implementierung der Schnittstelle
  - Echtzeitübertragung der Sensoren
- Ergebnis
- Ausblick

## Änderungen

Formatdatei erklärt

2020/03/13 Tippfehler korrigiert aktuelle Formulierungen aus der Prüfungsordnung Technik übernommen

2017/10/06 Anpassung an neuer Versionen diverse Pakete.

2016/03/16 Auf UTF-8 umgestellt, Indices.

2010/04/12 ToDo-Markierungen mit dem \todo-Kommando.

2010/01/27 Anhang (appendix), Selbständigkeits-Erklärung, framed-Paket.

2010/01/21 Abkürzungen (acronym), table und tabular benutzt, unübliche Pakete beigelegt.

2010/01/18 Code-Listings (listings), Literaturreferenzen biblatex)

2010/01/11 Initiale Version.

## Liste der ToDo's