

TP	Arbeits- paket Nummer	Arbeitspakete	Kern-Projektwochen (KWs)													Puffer				
			14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	
Teilprojekt 1	1A	Software & Einarbeiten																		
	1A.1	Funktionierende Software																		
	1A.2	Einarbeitung in Carla & ROS Tutorial																		
	1A.3	Fahrzeugszenario in Carla erstellen (auch für TP2)																		
	1A.4	Datenvektoren extrahieren																		
	M1A	Erstellen der Ground Truth Daten und ROS Bridge																		
	1B	Ground Truth Daten berechnen																		
	1B.1	Schnittstelle zwischen Carla und ROS Bridge																		
	1B.2	Ideale Objektliste erzeugen																		
	M1B	Schnittstelle mit TP3																		
	1C	Rücksprache ROS - RVIZ Kommunikation																		
	1C.1	Fusion mit TP3																		

Teilprojekt 2	2A	Videodaten																		
	2A.1	Installation und Einrichtung der Software																		
	2A.2	Bereitstellen eines Simulationszenarios																		
	2A.3	Bereitstellend des Szenarios an die Schnittstellen																		
	M2A	Detektion & Klassifizierung (Denis R.)																		
	2B	Grobplanung der Vorgehensweise (Rücksprachen & Ein-/Ausgang)																		
	2B.1	Zugriff über ROS-Bridge																		
	2B.2	Datenstrom über Bridge analysieren und bereit stellen/speichern																		
	2B.3	Einarbeitung YOLO																		
	2B.4	Entwickeln des Objekterkennung mit YOLO																		
	2B.5	Aufarbeitung der Daten zur Übergabe																		
	2B.6	Bereitstellung der Detektion und Klassifikation an Tiefenkarte																		
	2B.7	Datenübergabe (Objektliste)																		
	M2C	Tiefenkarte (Max P.)																		
	2C	Grobplanung der Vorgehensweise (Rücksprachen & Ein-/Ausgang)																		
	2C.1	Zugriff über ROS-Bridge																		
	2C.2	Datenstrom über Bridge analysieren und bereit stellen/speichern																		
	2C.3	Kommunikation mit Bridge und Detektion																		
	2C.4	Sendordaten analysieren und verarbeiten																		
	2C.5	Erstellen und Berechnen der Tiefenkarte																		
	2C.6	Bearbeitung der Tiefenkarte zur Übergabe																		
	2C.7	Datenübergabe (Objektliste)																		
	M2D	Liste berechnen (Dominik K.)																		
	2D	Planung (Endresultat)																		
	2D.1	Einarbeitung mit Dummy Object_List?																		
	2D.2	Daten aus Detektion und Tiefenkarte analysieren																		
	2D.3	Berechnen der Objektgeometrie																		
	2D.4	Zugriff auf Object_List und Einfügen der Objekte																		
	2D.5	Überarbeiten der Liste zur Weitergabe (ROS)																		
	2D.6	Datenübergabe (Objektliste-> Fusionierung TP3)																		
	M2E	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																		

Teilprojekt 3	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																		
	3A.6	Integration der Dummy-Objektliste -> Verarbeitung -> RVIZ-Visu																		
	3A.7	Definition Schnittstellen TTP1/2/3																		
	3B	Erstellung der Teilprogramme																		
	3B	Erstellung von UML-Diagramm, Ablaufdiagramme																		
	3B.1	TTP1 (...): Auswertung Message-Stream, Darstellung RVIZ																		
	3B.2	TTP2 (...): Erstellung logfiles																		
	3B.3	TTP3 (...): Auswertung logfiles; Darstellung Vergleiche																		
	3C	Fusion der TTPs 3																		
	3C	Zusammenführung TTPs 1-3																		
	3C.2	Ausformulierung IEEE-Abschnitt TP3																		
	3D	Fusion der TPs																		
	3D.1	Absprache: Layout/Stil der IEEE-Veröffentlichung																		
	3D.2	Gesamt-Testing																		
	3D.3	Zusammenführung IEEE-Abschnitte																		
	3D.4	Finalisierung Gesamtprojekt																		