

27.11.2019

Ella Savchenko, Viet-Tung Hoang, Patrick Thoma



Betreuung: Prof. Dr. Korbinian Riedhammer

Prof. Dr. Stefan May

GLIEDERUNG

- Audi Autonomous Driving Cup
- Beschreibung der Komponenten
 - Parcour
 - Hardwareausstattung Modellauto
 - Eingesetzte Software und Entwicklungsprozess
 - Allgemeines
 - Speziell AADC¹
- Herausforderungen
- Ergebnisse und Ausblick



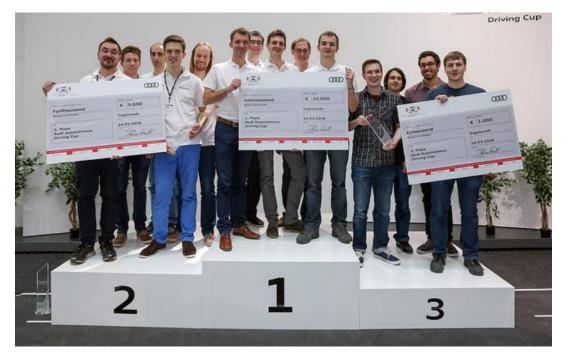
Teilnahme am AADC (Audi Autonomous Driving Cup) 2019

Audi Autonomous Driving Cup

- Plan: Gemeinsames Team
 - FAU Erlangen-Nürnberg
 (Lehrstuhl für Informationstechnik (Kommunikationselektronik), LIKE)
 - Technische Hochschule Nürnberg
- Betreuung
 - Prof. Dr. Korbinian Riedhammer (Fakultät Informatik, TH Nürnberg)
 - Prof. Dr. Stefan May (Fakultät Elektrotechnik, Feinwerktechnik, Informationstechnik, TH Nürnberg)



FAUtonOHM Gewinner AADC 2016



https://kbumm.de/news?id=1505, Stand 4.10.2019



- Beispiel: AADC 2016
- Modellautos Maßstab 1:8
- Aufgaben:
 - Straßenverlauf folgen
 - Ein- und Ausparken
 - Verkehrsregeln beachten
 - Hindernisse erkennen
- Übermittlung via XML-Datei



https://kbumm.de/bilder?id=10483#1498868, Stand 4.11.2019



- Herausforderungen
 - Andere Verkehrsteilnehmer
 - Veränderte Lichtbedingungen
 - Hindernisse
 - Verschmutze Fahrbahn
 - Passanten



https://kbumm.de/bilder?id=10483#1498865

- Offene Demonstration
- https://github.com/FAUtonOHM/AADC_2016



https://kbumm.de/bilder?id=10483#1498862





ABER





https://www.audi-autonomous-driving-cup.com/, Stand 3.10.2019



→ Teilnahme Lange Nacht der Wissenschaften 2019:

Präsentation eines autonom fahrenden Fahrzeugs





BESCHREIBUNG DER KOMPONENTEN



PARCOUR

- Bautenschutzmatten (ca. 60 Stück, 1 x 1 m) von AADC 2016
- Transport von Fraunhofer IIS, Erlangen (LIKE)
- Strecke in Räumen TH Nürnberg, Ostendstaße





HARDWAREAUSSTATTUNG MODELLAUTO

- Audi Q5 Modellauto von AADC 2018
- Mainboard mit Linux-Steuerrechner
- Graphikkarte
- Arduino-Mikrocontroller
- 2 Akkumulatoren

Sensoren

- Ultraschall
- Kamera
- Radencoder
- IMU (inertial measurement unit) Triple Axis Accelerometer and Gyro
- Laserscanner

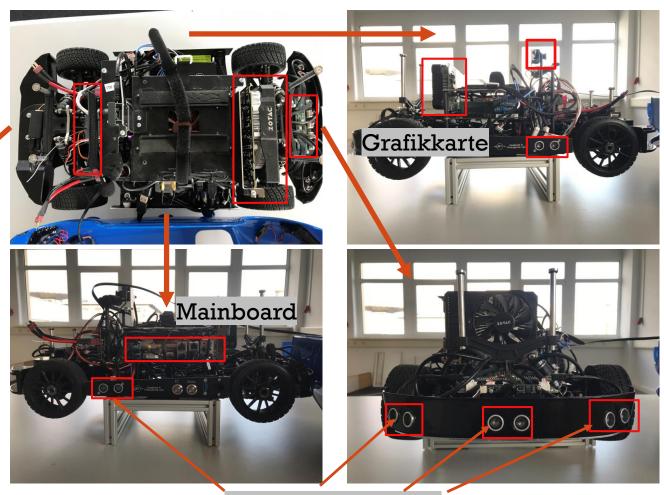
Aktoren

- Lenkung
- Gleichstrommotor



BESCHREIBUNG DER KOMPONENTEN

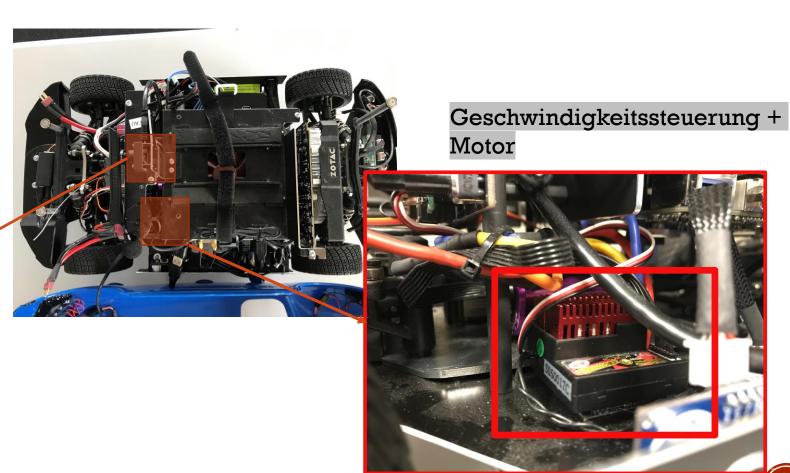






BESCHREIBUNG DER KOMPONENTEN





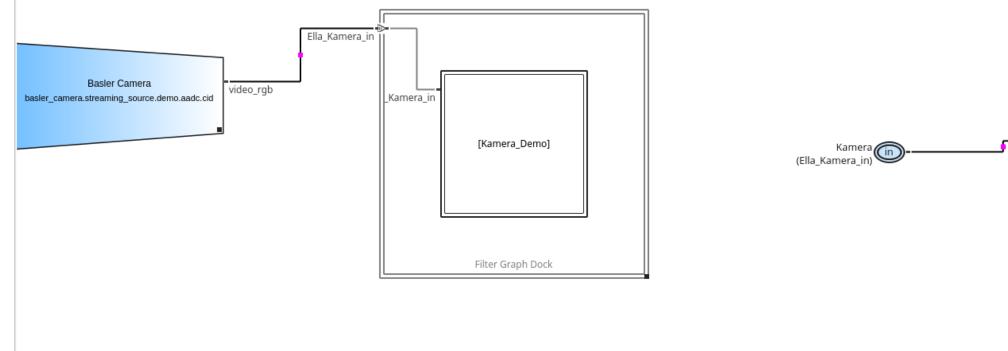


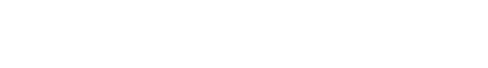
SOFTWARE

- Implementierung mit EB Assist ADTF (Automotive Data and Time Triggered Framework)
 - Framework Fahrassistenzsysteme
 - Datenimport, -manipulation und -weitergabe
- Begriffe
 - ADTF Streaming Graph (Kommunikationsschnittstelle zu anderen ADTF-Instanzen, externen Geräten, Dateien)
 - ADTF Filter Graph (Manipulation, Transformation, Berechnung, Anzeigen von Daten)
 - Besteht aus mehreren ADTF Filter, geschrieben in C++
 - ADTF Session (legt fest, welches ADTF System, welcher Filter Graph und welcher Streaming Graph geladen werden)
 - ADTF Project (enthält mehrere Filter Graphs, Sessions, Systems)



STREAMING GRAPH VS. FILTER GRAPH







Session Editor Streaming Graph Editor Filter Graph Edit...



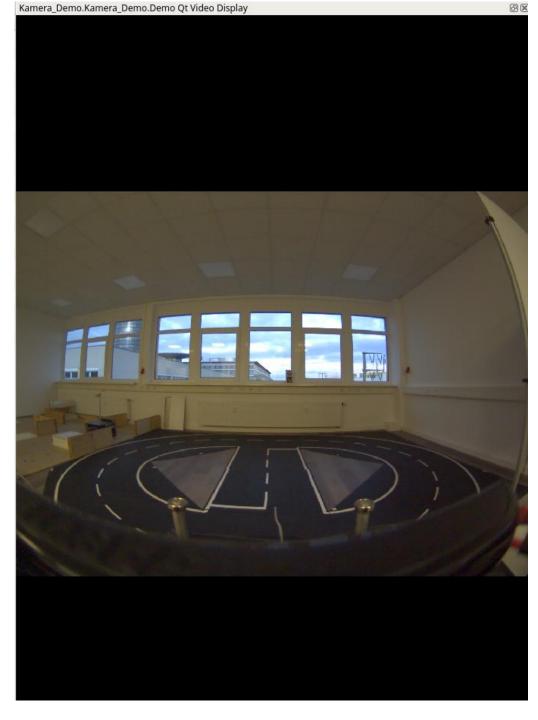
Demo Qt Video Display

demo qt video display.ui filter.adtf.cid

Demo Qt Video Display



KAMERA DEMO





CODING

Name stdafx.h Ella_Filter.h Ella_Filter.cpp CMakeLists.txt

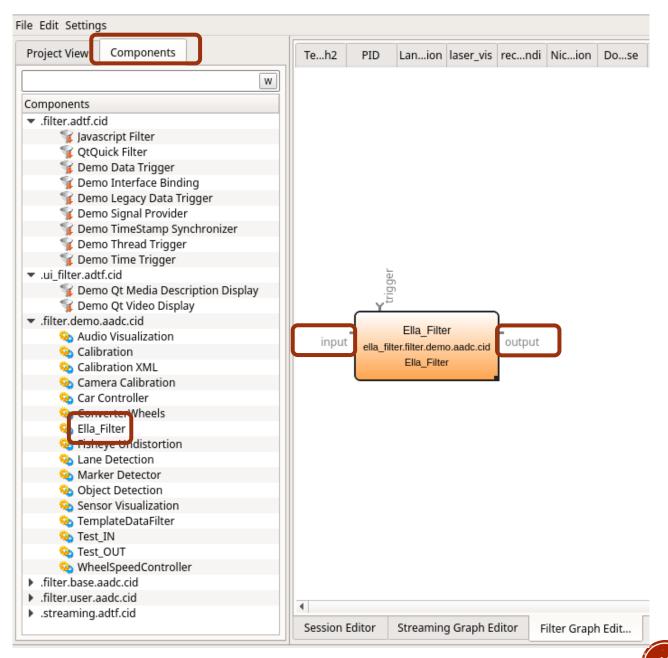
```
1 cmake minimum required(VERSION 3.10.0)
3 project(ella_filter)
5 include directories(${OpenCV_INCLUDE_DIRS})
7 set (SOURCEFILES
                           stdafx.h
                                                    Ella Filter.h
                                                    Ella Filter.cpp)
9
10
11 adtf_add_filter(${PROJECT_NAME})
12
                                   S{SOURCEFILES}
13)
15 # Specify where it should be installed to
16 adtf_install_target(${PROJECT_NAME} bin)
18 adtf create plugindescription(
19
          ${PROJECT_NAME}
20
21
      PLUGIN SUBDIR
22
           "bin"
23
25 #this is to add a folder within the ADTF solution
26 set_property(TARGET ${PROJECT_NAME} PROPERTY FOLDER user)
27 set property(TARGET ${PROJECT_NAME} pdgen PROPERTY FOLDER user)
```

```
15
16
     #include "stdafx.h"
17
     #include "Ella_Filter.h"
18
19
20
     ADTF_TRIGGER_FUNCTION_FILTER_PLUGIN(CID_TEMPLATEFILTER_DATA_TRIGGERED_FILTER,
         "Ella_Filter",
21
22
         cElla_Filter,
23
         adtf::filter::pin_trigger({"input"}));
24
25
26 ▼ cElla_Filter::cElla_Filter()
27 {
28
         //DO NOT FORGET TO LOAD MEDIA DESCRIPTION SERVICE IN ADTF3 AND CHOOSE aadc.description
29
         object_ptr<IStreamType> pTypeTemplateData;
         if IS_OK(adtf::mediadescription::ant::create_adtf_default_stream_type_from_service("tTemplant")
30 ▼
31
32
             (adtf_ddl::access_element::find_index(m_TemplateDataSampleFactory, cString("f32Value")
33
34 ▼
         else
             LOG_WARNING("No mediadescription for tTemplateData found!");
36
37
38
         Register(m_oReader, "input" , pTypeTemplateData);
39
         Register(m_oWriter, "output", pTypeTemplateData);
40
41
42
43
     //implement the Configure function to read ALL Properties
44
     tResult cElla_Filter::Configure()
46
47
         RETURN_NOERROR;
48
49
50 ▼ tResult cElla_Filte ::Process tTimeStamp tmTimeOfTrigger)
51 {
```



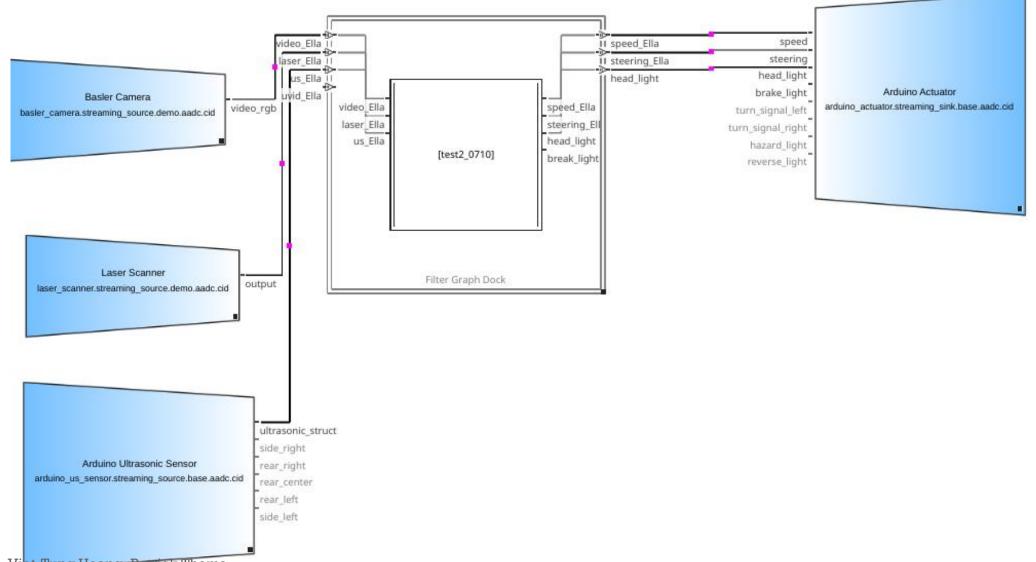
EB ASSIST ADTF

Hinzufügen und verwenden des Filters



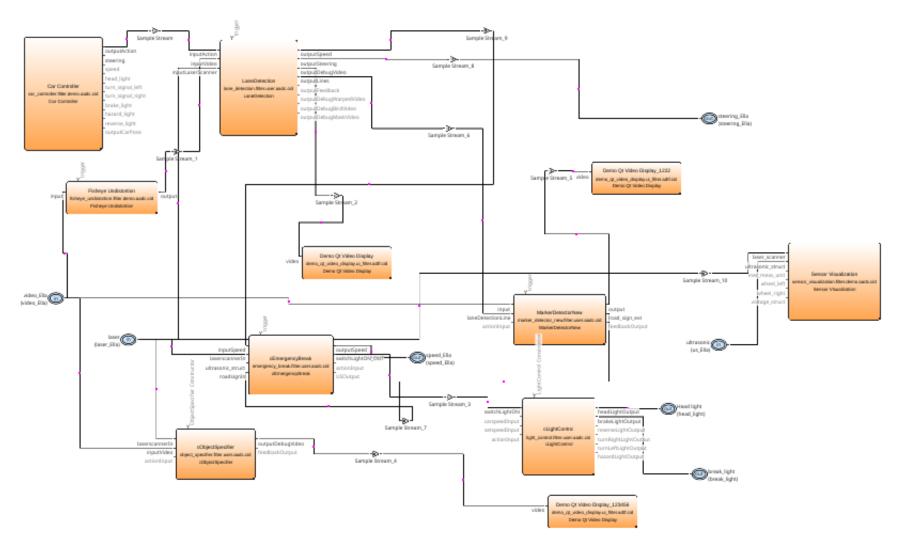


EB ASSIST ADIF: LETZTER STAND



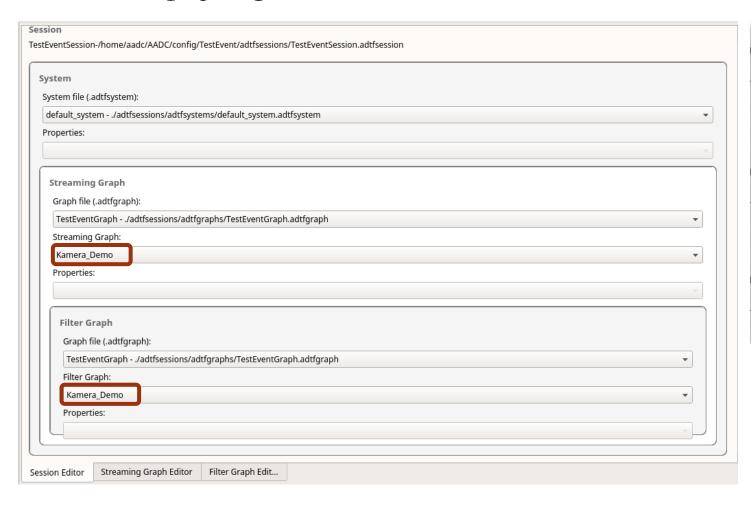


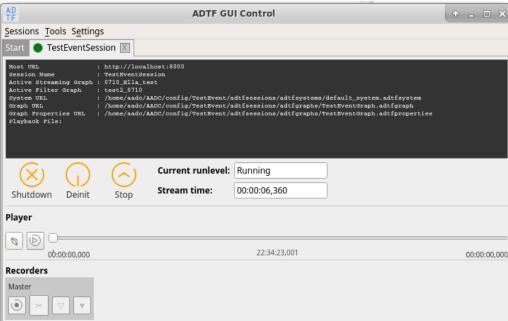
EB ASSIST ADTF: LETZTER STAND





AUSFÜHREN

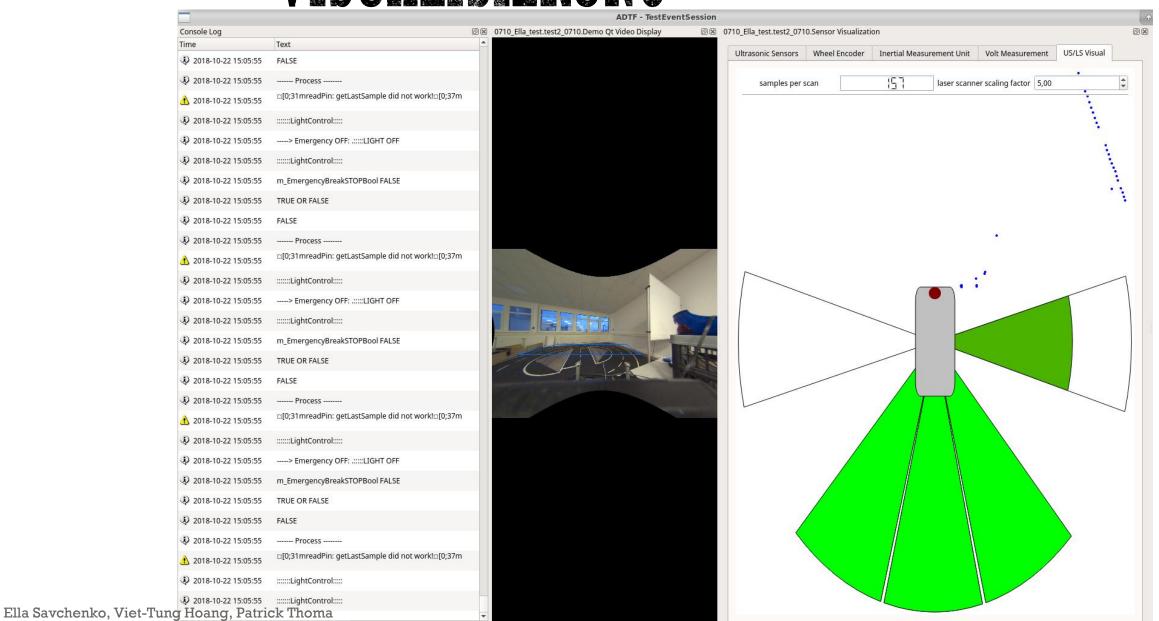








VISUALISIERUNG



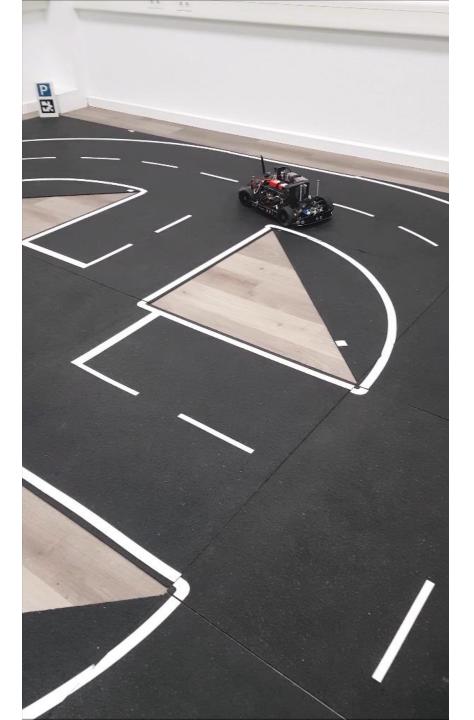


ERGEBNISSE: USE-CASE



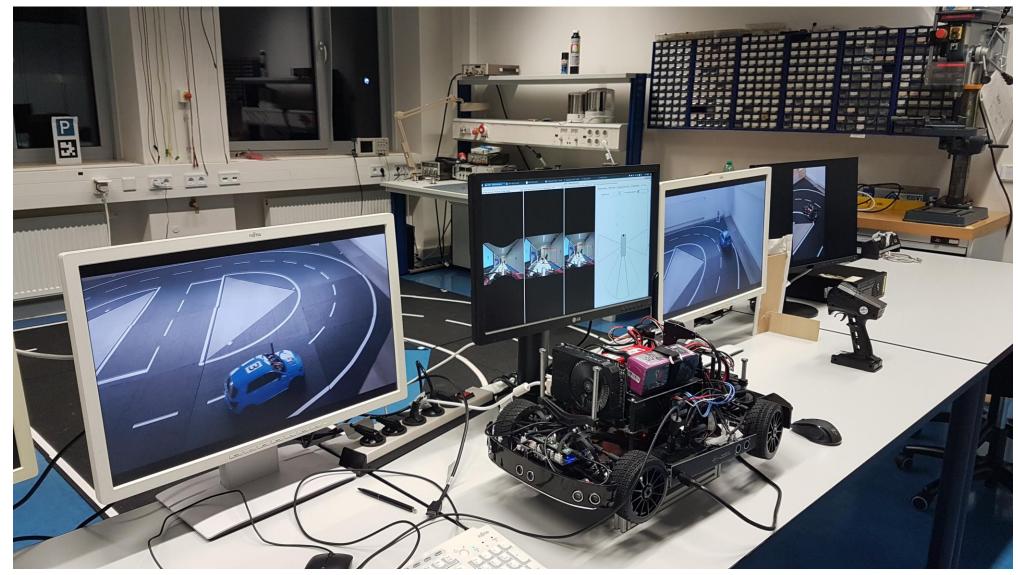


ERGEBNISSE: HINDERNISERKENNUNG





ERGEBNISSE: DIE LANGE NACHT DER WISSENSCHAFTEN





ADTF FÜR AADC (VON AUDI)

- Benötigte SDKs: QT, OpenCV, Tensorflow, Pylon, ...
- AADC ADTF Source Packages
 - AADC Base
 - Kommunikation zu Arduions
 - Kommunikation mit Jury
 - Dürfen nicht verändert werden
 - AADC Demo -
 - Erweitere Funktionalitäten
 - Dürfen verändert werden
 - AADC User
 - Team-spezifische Implementierungen
- Build-Skripte
 - Windows (Visual Studio Projekte)
 - Linux (Cmake Projekt)

3.4.4 AA	DC Demo Filters
3.4.4.1	BOOL VALUE GENERATOR
3.4.4.2	CALIBRATION
3.4.4.3	CALIBRATION XML
3.4.4.4	CAMERA CALIBRATION
3.4.4.5	CAR CONTROL
3.4.4.6	CONVERTER IMU
3.4.4.7	CONVERTER WHEELS
3.4.4.8	DRIVER MODULE
3.4.4.9	LANE TRACKING
3.4.4.10	MARKER DETECTION FILTER
3.4.4.11	MARKER EVALUATOR FILTER
3.4.4.12	SENSOR ANALYZER
3.4.4.13	SIGNAL VALUE GENERATOR
3.4.4.14	STATE CONTROLLER
3.4.4.15	STEERING CONTROLLER
3.4.4.16	STEERING CALIBRATION FILTER .
3.4.4.17	VISUALIZATION
3.4.4.18	WHEEL SPEED CONTROLLER
3.4.4.19	XTION CAMERA



HERAUSFORDERUNGEN IM PROJEKTVERLAUF

Problem	Lösungsansatz
Kein AADC 2019	Themenänderung Prof. Dr. May
Betreuer aus INF nötig	Unterstützung durch Prof. Dr. Riedhammer
Schließanlage Ostendstraße	Anträge Schließberechtigung
Fehlende Softwarelizenzen	Beantragung Hochschul-Lizenzen
Kein WLAN in Ostendstraße	Einrichtung eines mitgebrachten Routers
Passwörter unbekannt	Kontaktaufnahme mit früheren Teilnehmern
Fehlender Parcour	Kontaktaufnahme und Transport von LIKE mit PKW
 Kein AADC 2019 keine Teilnahme von FAU Keine Einarbeitung Kaum Dokumentation Mehrere, nicht kompilierende Softwarestände 	 Einarbeitung in ADTF Sichtung existierender Dokumente Recherche nach weiteren Dokumenten Kontaktaufnahme mit ehemaligen Teilnehmern



AUSBLICK

- Verbesserte Funktionalitäten: Hinderniserkennung
- Tunnelerkennung: Licht, Geschwindigkeit
- Dokumentation
- Funktionsfähiger Softwarestand



VIELEN DANK FÜR EURE AUFMERKSAMKEIT!

- Weitere Quellen
 - Teilnahmebericht AADC 2016
 - Spies R., Zech S.: Audi Autonomous Driving Cup Manual 2016. Version 1.4
 - Spies R., Zech S.: Audi Autonomous Driving Cup 2018 Software Description.
 Version 1.2
 - ADTF 3.5.0 User Guide