

Protokoll zur 38. Sitzung am 09.06.2010

Sitzungsleiter: Jianyu

Protokollführer: Christoph

Anwesend: alle

Verspätet: niemand

Beginn der Sitzung: 12:36

Ende der Sitzung: 15:03

TOP 1 - Organisatorisches

- Hier gehen komische Sachen ab, wieder fremde Menschen im Gebäude...
- Das für Freitag geplante WM-Grillen findet nicht statt, da zu wenige PGler Zeit haben.
- Andreas hat zwei Euro anstelle des geforderten Euros bezahlt und darf nun einen weiteren Fehler machen.

TOP 2 - Berichte

Matlab-Gruppe

- Der Geschwindigkeitsregler wird heute fertig.
- Peter hat den aktuellen Stand am Beamer demonstriert.
- Umlaute werden noch aus dem Modell entfernt.
- Das Modell muss noch getestet werden; Es dürften aber keine Probleme auftreten, wenn das Fahrzeugmodell realistisch ist.
- Nächster Schritt: Implementierung des Abstandsreglers.

Silab-Komm

- Eine XML-Datei wurde entsprechend dem Schnittstellendokument erstellt.
- Eine Variablenliste für das Schnittstellendokument wurde erstellt und das Bild zu SILAB entsprechend des Arbeitsauftrages korrigiert
- Datentypen müssen float sein, nicht Double. Ebenso soll der Datentyp nicht in der Tabelle stehen. Dies wird korrigiert.
- Das Protokoll wurde abgeändert, Fehler wurden korrigiert. Änderungen bezügl. der Sensoren müssen noch eingebaut werden.
- Die XML-Datei muss ebenfalls entsprechend geändert werden.

- Der Gang fehlt noch in die Variablenliste.
- Die Deadline der letzten Sitzung bleibt bestehen.

Matlab-Komm

- Sven ist noch nicht viel weiter gekommen.
- Das Modul wird vermutlich nicht zu nächster Woche funktionieren.
- Es gibt noch zu viele Fehler. Diese treten teils in generiertem Code auf. Die Fehlerquelle muss noch gefunden werden.
- Der Verbindungsaufbau zur RTI funktionierte vor der Sitzung noch nicht.

Silab

- Die Schilderkennung ist komplett fertig.
- Die Abstände zu Objekten werden von der Stoßstangenhöhe des Ego-Fahrzeuges aus gemessen.
- Das Problem der Auf- und Abfahrten (letzte Sitzung) wurde gelöst, auf der Fahrbahn platzierte Events („Hedgehogs“) wurden genutzt. Es sind keine Dummy-Objekte notwendig. Dieses Vorgehen muss noch getestet werden.
- Die Vorverarbeitung für erkannte Fahrzeuge (Mapping auf Fahrspuren) findet nun in Silab statt. Ausgegeben wird jeweils das Fahrzeug auf der andere Fahrspur neben und hinter uns und das auf der gleichen Fahrspur vor und hinter uns.
- Bei den Fahrzeugen auf der gleiche Fahrspur wird dabei für das vordere Fahrzeug der Abstand der vorderen Stoßstange des Ego-Fahrzeuges und der hinteren Stoßstange des Fremdfahrzeuges gemessen, Bei einem Fremdfahrzeug hinter dem Ego-Fahrzeug wird der Abstand der hinteren Stoßstange des Ego-Fahrzeuges zu vorderer Stoßstange des Fremdfahrzeuges gemessen. Die Abstände sind dabei stets positiv.
- Bei Fahrzeugen auf der anderen Fahrspur wird stets der Abstand der hinteren Stoßstange des Ego-Fahrzeuges zur vorderen Stoßstange des Fremdfahrzeuges genommen. Fährt das Fahrzeug neben dem Ego-Fahrzeug, kann dieser Wert auch negativ werden.
- Auf der eigenen Fahrspur wird immer nur das hintere und das vordere Fahrzeug übertragen. Auf der anderen Fahrspur jeweils immer nur das hintere Fahrzeug bzw. das Fahrzeug neben dem Ego-Fahrzeug. Davor bzw. dahinter fahrende Fahrzeuge werden nicht übertragen.
- Objektverfolgung muss nach Diskussion in der Gruppe nicht realisiert werden.
- Der Abstand zur Fahrbahnmitte wird nicht benötigt und kann aus dem Protokoll entfernt werden.

- In der Kurve wird beim Abstand von Schildern der Wert des Schilds übertragen, welches näher zum Ego-Fahrzeug ist.
- Bei der Implementierung fehlt zurzeit noch die Beachtung des Sensorbereiches. Zum Testen können zunächst alle erkannten Fahrzeuge übertragen werden.
- Die Realisierung der Bedienelemente und Anzeigen fehlt ebenfalls noch.

Automatisches Testen

- Es wurde ein Script für automatisches Testen geschrieben.
- Derzeit existieren noch Schwierigkeiten mit der Lenkkraft beim Spurwechsel (zu schwach gegen lenken/zu stark gegen lenken, abhängig von der Geschwindigkeit). Der Wert hierfür muss noch angepasst werden.
- Testfahrten müssen gemacht und die entsprechenden Werte ermittelt werden.
- Es soll noch mit Lars wg. automatisierten Testens geredet werden.
- Überholmanöver werden nicht unbedingt für Tests gebraucht, Spurwechsel allerdings schon.
- Eine für eine Testfahrt wird alles dynamisch benötigt, d.h. Aufzeichnen den Fahrzeugpositionen o.Ä. ist nicht hilfreich.

Hardware

- Jens beschäftigt sich derzeit mit der Codegenerierung.
- Das System ist grob konfiguriert.
- Das derzeitige Problem ist die Realisierung von Ein- und Ausgaben.

Arbeitsaufträge

- Der Komm-Adapter der Umweltschnittstelle soll zum nächsten Treffen fertig sein
- Der Abstandsregler soll auch zu diesem Termin fertig sein
- Ebenso die Sensor-Komponente des Silab-Moduls
- Ein Kurvenfahrer-Test-Script soll auch zu diesem Termin fertig sein

Sonstiges

- Christoph und Andreas treffen sich nächste Woche Dienstag

Nächstes Treffen

- Das nächste Treffen findet am 16.06.2010 um 12:30 im Ponel statt
- Sitzungsleiter beim nächsten Treffen ist Christoph
- Protokollführer beim nächsten Treffen ist Sven