

## Protokoll zur 10. Sitzung am 09.12.2009

**Sitzungsleiter:** Peter Battram

**Protokollführer:** Peter Battram

**Anwesend:** Alle

**Verspätet:** Keiner

---

**Beginn der Sitzung:** 16:33

**Ende der Sitzung:** 18:11

### TOP 1 - Testszenarien

- (1) Einfädeln bei Autobahnanschlussstellen
- hierbei zu beachten:
  - passives System
  - Ende des Beschleunigungsstreifens
  - durchgezogene Linie am Anfang des Beschleunigungsstreifens
- (2) Fahrstreifenwechsel
- (3) ACC
- hierbei zu beachten:
  - Fahrer stellt gewünschte Geschwindigkeit ein und System regelt diese je nach Verkehrssituation
  - Fahrer muss jederzeit das System überstimmen und somit die Kontrolle des Fahrzeugs zurückgewinnen können
  - System inaktiv bei Geschwindigkeiten unterhalb 30 km/h
  - beim Bremsen auf Autobahnausfahrten deaktiviert sich das ACC
- allgemeine Szenarieneigenschaften
  - System wird für ein PKW entwickelt
  - Anzahl Fahrbahnen auf 2 beschränkt
  - unterschiedliche Geschwindigkeiten auf verschiedenen Fahrbahnen sind möglich
  - Maximalgeschwindigkeit Ego-Fahrzeug 170 km/h
  - Maximalgeschwindigkeit des Fremd-Fahrzeugs liegt bei Geschwindigkeitsbeschränkungen 30% über der Beschränkung und maximal bei 160km/h
  - der Fahrbahnquerschnitt auf deutschen Autobahnen ist immer gleich
  - als Annahme sollen die Straßenverhältnisse der Stadtautobahn gelten

- Kurvenradien nach StVO
- unterschiedliche Fahrbahngeschwindigkeitsbeschränkungen werden durch Schilder an Brücken über der Autobahn angezeigt
- zu berücksichtigende Schilder sind: Geschwindigkeitsbeschränkungen und deren Aufhebung, Überholverbote und deren Aufhebung, Aufhebung aller Streckenverbote
- in der 1. Stufe liegen perfekte Bedingungen vor: perfektes Bild, kein Regen, kein Nebel
- in späteren Stufen folgt beispielsweise Unschärfe der Kamerabilder
- sonstige Anforderungen an das System
  - Verbotsschilder werden dem Fahrer beispielsweise in einem Display angezeigt
  - bei der Modellierung der Sensorenkegel sind die Datenblätter der Sensoren zu beachten
- Add On Optionen
  - Menschenerkennung an Zebrastreifen
  - Ampel an Autobahnauffahrten
- anfallende Aufgaben:
  - zu den Szenarien sind Anwendungsfälle zu modellieren
  - zu den Anwendungsfällen sind dann die nicht/-funktionalen Anforderungen zu entwickeln
  - Verhalten des Systems bei Stillstand oder geringen Geschwindigkeiten ist zu spezifizieren
  - Anforderungsdefinition wird in Pakete aufgeteilt, damit Gruppen/Personen diese dann fertigstellen können
  - in der Anforderungsdefinition sollen keine konkreten Strecken sondern detaillierte Anmerkungen zu den für die Szenarien wichtigen Punkte gemacht werden

## TOP 2 - Braunschweiger Symposium

- 5 Plätze wurden für uns reserviert. 4 PG-Teilnehmer haben sich bis jetzt angemeldet (Jens, Sven, Andreas, Alex). Der letzte Platz kann notfalls kurzfristig besetzt werden.
- Die Dauer des Ausflugs wurde vorerst auf einen Tag festgelegt. Könnte bei Kostenübernahme durch die Studiengebühren auf 2 Tage verlängert werden, auch wenn dieser Vorschlag momentan auf Gegenwehr trifft.
- Zum Thema Kostenübernahme hat Günter noch keine Rückmeldung erhalten.

## TOP 3 - GIT

- Dirk hat bis Freitag Abend (11.12.2009 23.59 Uhr) das Git zu reparieren.
- Dirk entwickelt bis spätestens Freitag Abend (11.12.2009 23.59 Uhr) kleine Aufgabenstellungen zum Lernen des Umgangs mit Git. Diese Aufgaben haben ALLE PG-Teilnehmer bis spätestens nächsten Mittwoch (16.11.2009 16.30 Uhr) zu lösen.

## TOP 4 - Website

- Das Handbuch Fahrerassistenzsysteme und die Anforderungsdefinitionen der PGs Car-Platooning und easyDrive sollen im Restricted Bereich verlinkt werden.
- Bis Weihnachten sollen sich alle geforderten Dokumente auf der Homepage befinden
- Christoph arbeitet weiterhin an Makefiles und Skripten und wird in einem der nächsten beiden Treffen Ergebnisse liefern.

## TOP 5 - Recherchen

- Die folgenden Themen sind bis spätestens 21.12.2009 zu recherchieren und vorzustellen. Die angehängten Fragen sind nur Anregungen und keine explizit geforderten Aufgabenstellungen.
- Thema Sensoren (Dirk, Alex)
  - Welche Sensoren gibt es? Welche Möglichkeiten bieten diese Sensoren? Welche brauchen wir für unser System?
- Thema Streckeneigenschaften (Jens, Sven)
  - Wo stehen Schilder? Wie lang sind Beschleunigungsstreifen? Wie breit sind Fahrbahnen? Welche Kurvenradien gibt es?
- Thema PKW-Eigenschaften (Andreas, Xinghui)
  - Welches Beschleunigungsverhalten hat ein Mittelklassewagen?
- Thema Testfälle (Thilo, Peter)
  - Welche Situationen können alle bei Testfällen auftreten?
- Thema Systementwurf (Christoph, Jianyu)
  - Welche Teilsysteme zur Umsetzung der Funktionalitäten benötigen wir?

## Arbeitsaufträge

- Projektplan: bis Weihnachten soll der vorläufig endgültige Projektplan fertiggestellt sein
- Arbi-Login: Xinghui hat sich schnellstmöglich ein Arbi-Login zu besorgen und dieses dann an Dirk weiterzugeben.
- Dokumente: Diejenigen, die noch nicht alle Dokumente (Protokolle, Vortragsfolien, Tätigkeitsberichte Okt/Nov) ins Git gepusht haben, sollen dies schnellstmöglich nachholen. Dies soll bis spätestens 14.12.2009 erledigt worden sein. Notfalls können die Dateien an den Verteiler geschickt werden, damit ein anderer die Dateien pushen kann.

## Sonstiges

- Das nächste Treffen findet am 16.12.2009 um 16.30 Uhr im Raum O-100 statt. Weitere Termine sind der 21.12.2009, 04.01.2010 und der 06.01.2010.