

Protokoll zur 32. Sitzung am 14.04.2010

Sitzungsleiter: Jianyu
Protokollführer: Christoph
Abwesend: Andreas (entschuldigt)
Verspätet: /

Beginn der Sitzung: 12:37

Ende der Sitzung: 15:15

Organisatorisches

- Es gibt noch keine neuen Informationen über Andreas' SILAB-Rechner. Im schlechtesten Fall soll der Rechner, der im Ponel-Gebäude steht, genutzt werden.

Arbeitsaufträge zu dieser Woche

- Peter und Jianyu haben die Systemarchitektur erarbeitet
 - Bilder dazu im Git:
 - * Funktionalitaeten.pdf: (Sub-)Module und deren Funktionalitäten, wird noch in eine Matrix gepackt (um zu sehen, ob alles abgedeckt ist)
 - * Data.pdf: Benötigte Daten, (Sub-)Module, die diese benötigen
 - Fragen dazu:
 - * Entfernung hinter/neben: Nur Fahrzeug, welches am dichtesten dran ist?
 - Was ist mit Fahrzeug hinter den Fahrzeug hinter uns? Soll dieses auch ermittelt und beachtet werden, falls es Überholvorgang startet?
 - Technisch nicht möglich
 - Soll als Testszenario implementiert werden
 - * Die Fahrspur des Verkehrsschildes muss mit übertragen werden, falls ein Fahrspurwechsel statt finden sollte.
 - * Die Fahrspur des Fremdfahrzeuges wird durch die „Bildverarbeitung“ erkannt. Das Fremdfahrzeug vor uns ist Zielfahrzeug für das ACC.
 - * Die Rückrichtung nach SILAB sowie die SILAB-Module fehlen noch.
- Alex und Andreas haben die Kommunikation zwischen SILAB und Matlab über HLA erarbeitet
 - Die Schnittstelle ist in C++ zu implementieren.
 - Matlab hat eine Toolbox dafür. „Zusammenklicken“ der Variablen ist dort möglich.
 - Für SILAB muss die Schnittstelle in C++ selber implementiert werden. Es wird aber gerade eine universale Schnittstelle zwischen Simulator und Matlab entwickelt, evtl. kann diese zur Verfügung gestellt werden.

- Thilo hat den Code of Practice erarbeitet
 - Ziemlich alle Tabellen benutzbar.
 - Vor allem die Sicherheitsanalyse ist wichtig.
 - Es gibt schöne Anregungen für die Dokumentation.
 - Die Fehlereinschätzung ist nicht sinnvoll in der Anforderungsdefinition, sondern sollte später noch definiert werden, wenn weitere Details über Sensoren u.Ä. bekannt sind.
 - Offene Frage: Soll eine FMEA gemacht werden? Diese ist sehr Zeitaufwendig.
- Christoph hat die Übertragungsprotokolle erarbeitet
 - Für das Bremsen und Beschleunigen ist die Motorsteuerung zuständig. Dies wird im Text ergänzt.
 - Die Geschwindigkeit stammt von einem Geschwindigkeitssensor. Dies wird ergänzt.
 - Die Länge einer Nachricht ist für das CAN-Protokoll egal. CAN splittet das intern auf.
 - Die Zeitstempel müssen größer gemacht werden. Evtl. abhängig von der größten Nachricht machen.
 - Sensoren übertragen: Geschwindigkeit, Abstand, Winkel
 - Es fehlt eine Nachricht, wenn die Kurve vorbei ist
 - Maximale Beschleunigung des Fahrzeuges sollte im SILAB-Handbuch nachgeschaut werden. Evtl. beträgt diese beim Bremsen 1G, also ca. 10m/s^2 .
 - Wie der Bremsdruck angegeben werden soll muss durch Tests mit SILAB ermittelt werden.
 - Es fehlt eine Nachricht für ein erkanntes Verkehrsschild zur Anzeige im Fahrzeug
 - Es fehlt eine Nachricht für ein Warnsignal (dabei Notbremsung und Deaktivierung unterscheiden)
- Jens und Sven haben die Aufgabenstellung angepasst
 - Der Text soll in ein eigenes Dokument gepackt werden
 - Grafik:
 - * Der Pfeil zur HLA-Toolbox ist falsch, er muss in beide Richtungen gehen
 - * Die Schrift ist nicht immer eindeutig den Pfeilen zuzuordnen
 - * Pfeilüberschneidungen sollen vermieden werden.
 - Es fehlt ein Text zu den Testblöcken. Dieser wird ergänzt.

Arbeitsaufträge

- Schnittstellen-Dokument: (Deadline: Sonntag)
 - Protokolle fertig stellen: Christoph
 - Architektur: Sven
 - LCA: Jens
 - ACC: Thilo
 - SILAB: Andreas
 - Funktionalitäten: Peter
 - HLA (bei den Übertagungsschnittstellen): Alex
- Erweiterung der Aufgabenstellung: Sven und Jens (Deadline: Sonntag)
- Annex A des „CoP“: Checklisten durchgehen: Was müssen wir noch machen?: Jianyu (Deadline: Mittwoch)

Sonstiges

- Zur Bildverarbeitung soll ab sofort das Programm „Inkscape“ genutzt werden. Bilder sind im SVG-Format zu speichern.
- Das nächste Treffen findet am Mittwoch, den 21.04.2010 um 12:30 Uhr im Ponelgebäude statt.
- Der Protokollant in der nächsten Sitzung ist Sven.
- Der Sitzungsleiter in der nächsten Sitzung ist Christoph.