

## Protokoll zur 60. Sitzung am 20.10.2010

**Sitzungsleiter:** Christoph

**Protokollführer:** Sven

**Anwesend:** Alle

**Verspätet:** niemand

---

**Beginn der Sitzung:** 13:33

**Ende der Sitzung:** 14:29

### TOP 1 - Organisatorisches

- Thilo hat 1 Euro Strafe bezahlt, wegen eines git-Fehlers
- PG-Bowling am 13. Okt. fand erfolgreich statt
- Alle sind aufgefordert, ihre fehlenden Tätigkeitsberichte nachzureichen
- Neuer Sitzungstermin muss gefunden werden
- Die Besichtigung des Fahrsimulators im Offis muss heute ausfallen. Lars hat diesen Monat keine Zeit dafür.

### TOP 2 - Arbeitsberichte

- Jens:
  - Weitere Messungen wurden durchgeführt
  - Möglichkeiten zur Nutzung eines CAN-Busses auf dem FPGA wurden untersucht. Es gibt die Möglichkeit die serielle Schnittstelle zu nutzen oder direkt Pins von dem Board. Falls zusätzliche Hardware erforderlich ist, ist Detlef bereit uns die zur Verfügung zu stellen.
  - Eine neue Struktur der Machbarkeitsstudie ist angelegt worden und der Text wird jetzt geschrieben
  - Sven hat das Kern-Modell exportiert und für Ausführungszeitmessungen vorbereitet. Diese Zeiten sind gemessen worden.
- Andreas, Jianyu und Thilo
  - Testen der Szenarien beginnt ab heute.
  - Das erste Test-Skript wurde überarbeitet und ist nun einsatzbereit
  - Als weiteres werden die restlichen Test-Skripte und Strecken untersucht, ob sie den Testfällen entsprechen
  - Für die Durchführung der Tests müssen die Änderungen am Regler erst durchgeführt werden

- Peter und Alex:
  - Ruckentferner wurde von Peter entworfen, aber an der falschen Stelle im Modell eingefügt. Dies wird nach der Sitzung behoben.
  - Als nächster Schritt wird die Notfallbremsung implementiert.
  - Alex arbeitet an dem Zusammenspiel des ACC mit dem LCA, so dass kein Spurwechsel erlaubt wird, wenn sich ein Fremdfahrzeug auf der anderen Fahrspur vor dem Ego-Fahrzeug innerhalb des Sicherheitsabstandes befindet. Hierfür wird ein weiterer Sensor nötig sein.
  
- Sven und Christoph:
  - Konzept zur CAN-Kommunikation wurde beschrieben. Ausserdem ist ein statischer CAN-Schedule erarbeitet worden.
  - Die Nachrichtenpakete aus dem Architektur- und Schnittstellendokument mussten überarbeitet werden, da die SILAB-CAN-DPU nur maximale Nachrichtenlängen von 32 Bit unterstützt.
  - Die Nutzung der SILAB-CAN-DPU stellt sich als schwierig heraus, da SILAB kein vorhersagbares Zeitverhalten aufweist. Deshalb wird eine eigene DPU entwickelt, die die API des CAN-Treibers nutzt.
  - Sven ist neben der Konzeptbeschreibung auch schon mit der Implementierung der CAN-Schnittstelle zum FPGA angefangen.
  - Die CAN-hardware ist bestellt und Günter informiert sich, wann die geliefert wird.

## TOP 3 - Arbeitsaufträge

- Systemtests sind bis zum 27.10.2010 abgeschlossen
- Erweiterungen des Kerns sind bis zum 03.11.2010 durchgeführt
- Machbarkeitsstudie ist bis zum 27.10.2010 geschrieben
- CAN-Kommunikation ist bis zum 03.11.2010 realisiert

## TOP 4 - Sonstiges

- Nichts

## Nächstes Treffen

- Das nächste Treffen findet am 27.10.2010 um 14:30 im Ponel statt
- Sitzungsleiter beim nächsten Treffen ist Sven
- Protokollführer beim nächsten Treffen ist Jens