

## Meeting 7 minutes

### Tutorannouncements:

- zsm teams chat uitnodiging versturen naar de tutoren voor de presentaties. (ARIS)

### Presentations:

- Pim: heeft een opzetje gemaakt, perception mist nog. Een appendix kan worden gebruikt voor extra info. na de presentatie.
- Worden beoordeeld op presentatie. Dus de verhaal achter de presentatie is ook belangrijk. Inleiding is dus ook belangrijk! Geef bijvoorbeeld aan in de info. architecture, wat we gaan we vertellen.
- Maak een gesimplificeerd info. architecture om in de presentatie te laten zien!
- De wereldmodel is belangrijk! Laat deze in de visualizatie zien.
- Focus vooral op wat je graag wilt laten zien. Welke implementaties zijn creatief/waar zijn we trots op.

### Progress:

#### FSM:

- Een state toegevoegd, die de initializatie opnieuw wilt uitvoeren als de locatie niet goed kan worden gevonden

#### Perception:

- De perception groep, en strategy groep, moet de initializatie probleem samen proberen op te lossen.
- Er wordt gewerkt aan de inner/outer edge functionality. We kunnen bijvoorbeeld ook kijken naar de begin en eind lijnen in de LRF data. De particle filter kan worden gedaan door lijnen te **tracen**.
- Een andere optie is om de Particle Filter te laten zoals het is, en de strategy uitbreiden om de localizatie slim te gebruiken.
- Er moet worden gekeken, hoe de obstacle avoiding wordt geactueerd. Waar in de code? Hoe worden de obstacles opgeslagen.

#### Monitor & strategy:

- Monitor and strategy zijn geupdate en getest.
- Initialization moet nog samen met perception worden gefinalized.
- De obstables kunnen tegen de muren aan zitten!

#### A\*:

- Testmap werkte niet, dus de map die Emre heeft gemaakt zal worden getest met waypoints.
- De configure file functionaliteit zat in een infite loop. Dit moet worden opgelost.
- JSON file word op 3 Juni vrijgegeven, deze moet worden inladen!

*Potential field:*

- Werkend!

- Perception functies worden gebruikt, en de LRF data wordt gebruikt. Dit gaan we pas structuren als alles werkend is.

*Failsafe:*

- Failsafe is gemaakt, alleen is nog een losse state. Hij kan er nog niet in. Met een timer kan je er wel in komen, alleen moet dit worden geïmplementeerd.

*Algemeen*

- We kunnen in een JSON file een dynamisch object erin zetten,

**Division for next meeting Friday June 5<sup>th</sup> 12:00:**

- Perception: Verder met object detection (*Joep, Emre, Bram*).
- Monitor & Strategy: (*Aris*) gaat zich voorbereiden voor de samenwerking met perception
- Presentatie oefenen: 15:00 June 3<sup>rd</sup>
- Control: Inlezen waypoint Emre en Stan, A\* testen (*Stan*)