

## Zápis 16. stretnutia tímu č. 20

Vedúci pedagóg: Ing. Peter Vilhan	
Prítomní členovia tímu: Bc. Maroš Bednár Bc. Adam Brček Bc. Marek Briš Bc. Marian Florek Bc. Vojtech Juhász Bc. Juraj Kosmeľ	Dátum: 29. 3. 2011 Miestnosť: Softvérové laboratórium Čas: 12:00 – 16:00 hod.
Chýbajúci: Bc. Ivan Valenčík - erasmus	Zápis vypracoval: Bc. Juraj Kosmeľ

### Téma stretnutia:

Vyhodnotenie dvoch navrhnutých a implementovaných prototypov predbiehania. Prezentácia postupu v moduloch na podporu riadenia, zaznamenávania eventov a telemetrie. Diskusia o ďalšom postupe, záverečnom testovaní pilota a podmienkach prihlásenia do súťaže.

### Vyhodnotenie úloh z predchádzajúceho stretnutia

Číslo úlohy	Popis úlohy	Kto	Stav
14.1	Implementácia jednoduchého obiehanie	Adam	rozpracované
11.2	Zaznamenávanie skokov	Marek, Maroš	ukončené
11.3	Line assist	Juraj	rozpracované
11.4	Optimalizácia rýchlosti	Juraj	rozpracované
11.6	Opponent modul, obiehanie uvažujúce model trate	Vojto,Ivan	ukončené

### Opis stretnutia

1. Zhodnotenie úloh z posledného stretnutia a prezentácia výsledkov.
2. Vyhodnotenie navrhnutých spôsobov predbiehania. Ukázalo sa, že prvý prístup implementovaný Vojtom nie je reálne použiteľný, keďže v značnej miere podlieha šumu, čím sa značne znižuje kvalita rozpoznania oponenta a následného predbiehacieho manévru. Ďalej pokračujeme vo vývoji druhého oponent modulu, ktorý implementuje Adam.

3. V module na podporu riadenia implementovaný vjazd do zákruty použitím matematických vzorcov na výpočet ideálnej pozície – prototypové riešenie, v ktorom je potrebné doladiť viacero chýb.
4. Diskusia o zaznamenávaní eventov – prístup, kedy sú zaznamenané nehodové udalosti len keď sa pilot dostane do recovery modulu je nedostatočný – navrhnuté riešenie s využitím laterálnej rýchlosti.
5. Diskusia o použití laterálnej rýchlosti pri určovaní veľkosti akcelerácie počas jazdy – úloha otestovať možnosť využitia tohto prístupu.
6. Rozdelenie úloh na ďalšie stretnutie

## Úlohy do ďalšieho stretnutia

Číslo úlohy	Popis úlohy	Kto	Termín ukončenia
14.1	Implementácia jednoduchého obiehania	Adam	5.4.2011
11.2	Zaznamenávanie skokov (later. rýchlosť)	Marek, Maroš	5.4.2011
11.3	Line assist (výjazd, optimalizácia)	Juraj	5.4.2011
11.4	Optimalizácia rýchlosti –podľa modelu	Juraj	5.4.2011
16.1	Telemetry modul – rozšírenie funkcionality	Adam	5.4.2011
16.2	Otestovanie využitia laterálnej rýchlosti	Majo, Juraj	5.4.2011