

# Zápis 1. stretnutia tímu Androids

**Autor zápisu:** Bc. Juraj Belanji  
**Dátum:** 29.09.2010  
**Čas:** 18:00 – 20:00  
**Prítomní:** vedúci: Ing. Ivan Kapustík  
členovia tímu: Bc. Juraj Belanji  
Bc. Miroslav Hruška  
Bc. Roman Kováč  
Bc. Andrej Minárik  
Bc. Matej Moravanský  
Bc. Veronika Wolfová  
**Miestnosť:** softvérové štúdio  
**Téma:** organizácia tímu a úvod do problematiky RoboCup 3D

---

## Priebeh:

- Stretnutie otvoril vedúci Ing. Ivan Kapustík. Hovoril o zápisnici a riadení tímu.
- Zápisnica má obsahovať konkrétne veci, teda kto dostal akú úlohu a čo sa konkrétne hovorilo.
- Zápisnica má byť obsahnejšia a má obsahovať, čo sa nám páčilo alebo nepáčilo na návrhoch, aby neprišlo k opakovaniu diskusií.
- Bc. Veronika Wolfová položila otázku, ako monitorovať komunikáciu.
- Ing. Ivan Kapustík odpovedal, že je potrebné do dokumentácie zaradiť, aký spôsob komunikácie slúžil na aký účel.
- O rolách v tíme sa ešte bude hovoriť. Potrebné je urobiť si plán. Potrebné je pozerať na požiadavky na stránke. Potrebné je dodržiavať termíny odovzdania.
- Diskusia ďalej pokračovala a hovorilo sa o metóde SCRUM. Prevažne sa diskutovalo, ktorá metóda je vhodnejšia pre riešenie problému našej témy. Členovia tímu usúdili, že sa pre náš problém hodí inkrementálny a iteratívny vývoj.
- Za vedúceho tímu bola zvolená Bc. Veronika Wolfová.
- Na webovej stránke tímu je potrebné, aby bolo:
  - úvodná stránka tímu (téma a meno vedúceho)
  - časť o tíme (o členoch)
  - časť s plánom
  - časť s dokumentáciou na stiahnutie:
    - zápisnice
    - zdrojové kódy
    - dokumentácia k programovej časti
    - ostatné dokumenty (prílohy a podobné)
  - časť s linkami (odkazy na iné tímy – domáce a zahraničné)
  - aktuality – môžu a nemusia byť
- RoboCup 3D robot (NAO robot) má 22 kĺbov.
- Ďalej sa diskutovalo o ligách v RoboCup-e, o obmedzeniach robota a samotných vlastnostiach robota.
- Ide o simulovaný robotický futbal. Robot má obmedzenia len na otáčanie kĺbov a rýchlosť ich otáčania, a to ako u človeka. Nemá žiadne silové obmedzenia. Informácie sa dostávajú zo servera (robot sa správa ako klient) a na základe tých informácií sa rozhoduje, čo má robiť s kĺbmi. Existuje editor na pohyby.
- Robot sa správa v súlade s fyzikálnymi zákonmi (ťažisko, rýchlosť pohybu,...).

- Keď robot nič nevidí, potrebuje sa otočiť a na základe senzorov sa ďalej pohybuje a reaguje. Kopnúť loptu je možné v každom smere, ktorý implementujeme.
- Na budúce stretnutie je zavolaný Ivan Hujsi – odborník z oblasti RoboCup 3D.
- Potrebné je dohodnúť sa, či tím bude vystupovať na IITSRC a TPCup.
- Bude sa pokračovať a nadväzovať na minuloročné tímy. Analyzovať sa budú viaceré tímy a nadväzovať sa bude iba na jeden. V prvom rade sa budú zlepšovať základné pohyby.
- Na budúcich stretnutiach:
  - čo sa riešilo do teraz
  - prečítajú sa úlohy
  - každý člen povie, čo ako urobil, či sa mu podarilo alebo nie
  - ďalej sa podľa plánu určia ďalšie úlohy

### Úlohy:

ID	Riešiteľ	Popis	Dátum zadania	Termín
1.1	všetci	Preštudovať, ako fungujú roboty	29.09.2010	06.09.2010
1.2	všetci	Naštudovať zahraničné a domáce tímy a určiť, na ktorý tím budeme nadväzovať	29.09.2010	06.09.2010
1.3	všetci	Rozdeliť si roly v tíme	29.09.2010	06.09.2010