# Zápis z 6. stretnutia tímu č. 9

**Dátum**: 06.11.2013

**Miestnosť:** Jobsové softvérové štúdio (lab 1.31) (FIIT-STU)

**Prítomní**:

Pedagóg : Ing. Ivan Kapustík

Členovia tímu: Bc. Filip Blanárik, Bc. Michal Blanárik, Bc. Štefan Horváth,

Bc. Martin Markech, Bc. Roman Moravčík,

Bc. Tomáš Nemeček

**Stretnutie viedol:** Bc. Roman Moravčík

**Zápis:** Bc. Štefan Horváth

**Zvolený nasledovný zapisovateľ:** Bc. Štefan Linner

## Téma stretnutia

Zhodnotenie stavu úloh z prvého šprintu, zadefinovanie úloh na ďalší šprint.

## Vyhodnotenie úloh z predchádzajúceho stretnutia

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Číslo úlohy** | **Zhrnutie úlohy** | **Riešiteľ** | **Zodpovedný** | **Stav úlohy** |
| ROBOCUPTP-29 | 9.3.1 Rozdeliť ruby na balíky a vytvoriť jeden ukážkový príklad transformácie do javy | Martin Markech | Martin Markech | Splnené |
| ROBOCUPTP-30 | 9.3.1.1 transformovať high skilly z ruby do javy | Celý tím | Roman Moravčík | Splnené |
| ROBOCUPTP-31 | 9.6.1,2 Analýza diplomových prác |  | Štefan Linner | Splnené |
| ROBOCUPTP-32 | 9.2 Hĺbková analýza zahraničných tímov | Celý tím | Štefan Horvath | Splnené |
| ROBOCUPTP-33 | 4.3 GIT spoločný pre tímy 4 a 9 | Martin Markech | Martin Markech | Splnené |
| ROBOCUPTP-34 | CI | Tomáš Nemeček | Tomáš Nemeček | Splnené |
| ROBOCUPTP-35 | Dokumentácia k prvému šprintu | Filip Blanárik | Michal Blanárik | Splnené |
| ROBOCUPTP-36 | Zápisnica k prvému šprintu | Michal Blanárik | Michal Blanárik | Splnené |
| ROBOCUPTP-67 | Nastavenie zdielania backlogu medzi timami | Martin Markech | Martin Markech | Splnené |

## Opis stretnutia

1. Na úvod tím zhodnotil stav úlohy ROBOCUPTP-32 „Hĺbková analýza zahraničných tímov“. Úloha bola splnená, výstupný dokument sa nachádza na webovej stránke tímu. Niektorí z členov tímu zreferovali výsledky svojich analýz.

* Bc. Filip Blanárik spomenul nájdenie architektúry a taktiky tímu.
* Bc. Michal Blanárik spomenul detekciu padnutého spoluhráča sledovaním výšky jeho hlavy.
* Na margo toho nastala krátka diskusia o sledovaní spoluhráčov, k čomu sa vyjadril Bc. Roman Moravčík, že do istej miery táto funkcionalita existuje, a to konkrétne určovanie súperov, kde sa nachádzajú, či ležia alebo hrajú.
* Ďalšia krátka diskusia bola o spôsoboch vstávania robota po jeho páde, na čo reagoval Bc. Tomáš Nemeček s informáciou, že už existujú v našom projekte 2 druhy vstávania. Následne dal návrh na vylepšenie, že pri páde by robot mohol padnúť na ruky, čo by zrýchlilo jeho vstávanie lebo by nepadol úplne celý. Ešte poukázal na prácu Hudeca, ktorý vytvoril rýchle vstávanie robota.
* Bc. Štefan Linner odporučil výsledok zahraničného tímu RoboViz, čo je vylepšený monitor. Zhodnotil vylepšenú grafiku, možnosť ovládania hráča, predpripravené pohľady a celkovo lepšie usability. K tejto téme sa vyjadril Ing. Ivan Kapustík, že celý tím si má tento monitor rozbehať, vyskúšať a aktualizovať wiki o návod na inštaláciu RoboViz.
* Na záver Ing. Ivan Kapustík poukázal na potrebu spísania zaujímavých výsledkov analýz a našich nápadov do backlogu nie len pre túto úlohu.

1. Úloha ROBOCUPTP-34 „CI“ bola splnená. Postaral sa o to Bc. Tomáš Nemeček s pomocou nástroja Bamboo. Tiež stručne spomenul fungovanie v dvoch krokoch, a to preklad kódu a následné spustenie unit testov. Spúšťa sa to pre každú vetvu zvlášť, master raz za deň, vývojové vetvy každé 4h. Ing. Ivan Kapustík sa vyjadril, že by bolo dobré opraviť testy. Bc. Tomáš Nemeček vyjadril pochybnosti ku správnosti samotného testovaného kódu.
2. Úloha ROBOCUPTP-31 „Analýza DP“ bola splnená.
   * Bc. Roman Moravčík zreferoval prácu Martina Paššáka, kde testoval pohyby, vytvoril parametrickú chôdzu, ktorej vysokú úspešnosť zhodnotil Ing. Ivan Kapustík. Tiež sa venoval parametrickému kopu do lopty, kde využil na kop špicou do diaľky a kop hranou na blízko, čo má za následok presnejší kop. V práci sa tiež venoval prihrávkam a driblovaniu, kde ale vzniká problém so sledovaním lopty. Lopta sa stratí zo zorného poľa hráča a hráč tak začne hľadať loptu.
   * Bc. Štefan Linner zreferoval prácu Petra Paššáka, v ktorej autor vylepšil pohyby hráča. Hráč vie bežať rýchlo no má problém so zastavením. Tiež sa stáva, že ešte pred kopom si jemne kopne do lopty, čo ale nevieme s istotou označiť za chybu. Preto Ing. Ivan Kapustík odporučil skontaktovať Bc. Petra Paššáka kvôli informáciám.
   * Tím zhodnotil úspešnosť testovača autora, na čo zareagoval Ing. Ivan Kapustík potrebou vykonať analýzu jeho testovača. Tiež odporučil inšpirovať sa a vytvoriť testframework podobnej kvality. Padlo tvrdenie, že súčasný TestFramework je možné spustiť bez spusteného servera. Tím dostal za úlohu toto tvrdenie overiť.
   * Ing. Ivan Kapustík navrhol konzultáciu s druhým tímom ohľadne DP.
3. Úloha ROBOCUPTP-36 „Zápisnica“ bola splnená.
4. Úloha ROBOCUPTP-35 „Dokumentácia k prvému šprintu“ bola splnená.
5. Úloha ROBOCUPTP-67 „Nastavenie zdieľania backlogu medzi tímami“ bola splnená. Bola vyriešenia spôsobom, že oba tímy sú v jire v jednom projekte ale každý má svoj vlastný storyboard.
6. Úloha ROBOCUPTP-29 „Rozdeliť ruby na balíky a vytvoriť jeden ukážkový príklad transformácie do javy“ bola splnená.
7. Úloha ROBOCUPTP-30 „transformácia high skilly z ruby do javy“ bola splnená, no existujú isté problémy. Jeden s problémov je, že v ruby existujú jazykové konvencie, ktoré neexistujú v jave a high skilly tieto konvencie používajú. Podľa možností, boli prepísané alebo vynechané tak, aby high skill fungoval. Počas prepisovania tím spozoroval celkovo zlý stav kódu high skillov. Používa sa množstvo zdieľaných premenných, často nebolo jasné čo daná časť kódu robí, prípadne je dôležitá časť kódu zakomentovaná. Veľa krát sú robené zbytočné inicializácie premenných, ktoré boli následne pri výbere lowskillu prepísane. Tiež sa tam realizujú zbytočné výpočty, ktoré sú následne zahodené. Celkovo je kód zle zdokumentovaný. Ing. Ivan Kapustík povedal tímu, aby označovali a popisovali časti kódu. Treba napísať či je funkčný prípadne nefunkčný, čo robí, prípadne že nie je predstava o tom čo to robí. Tím tiež postrehol zlé ukončovanie high skillov, čo spôsobuje volanie plánovača, ktorý znova volá daný high skill. Vzniká tak nekonečná slučka. Bc. Martin Markech informoval o transformovaní settings do javy, tiež podotkol, že sme kompletne vylúčili ruby, tj. ak by sme ho zakomentovali, aplikáciu by bolo možné bežne spustiť.

Po ukončení review úloh bola voľná debata z druhým tímom. Riešil sa git, konkrétne boli objasnené pojmy ako push, pull, merge, rebase, commit, a pod. Ing. Marian Lekavý navrhol metodiku commitovania verzií pre oba tímy. Metodika spočíva v tvorbe nového branch pre riešený task. Tam riešiteľ robí commity, po ukončení tasku urobí merge s master vetvou. Product ownery chceli po tíme, aby spísali metodiku práce s gitom.

Stretnutie ďalej pokračovalo prideľovaním úloh. Product ownery požadujú, aby sa veci z backlogu priradili na vedúceho s nízkou prioritou a oni tomu následne určia prioritu. Upozornili na povinnosť označiť hotovú úlohu v jire ako „resolved“ a odporučili napísať guidelines ako riešiť statusy v jire.

## Nové úlohy pre nasledujúci šprint:

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Číslo úlohy** | **Zhrnutie úlohy** | **Riešiteľ** | **Zodpovedný** | **Stav úlohy** |
| ROBOCUPTP-30 | 9.1 Verzia servera simulacneho prostredia | Roman Moravčík | Roman Moravčík | Nesplnené |
| ROBOCUPTP-38 | 9.4.2 Vytvorit architekturu Highskills | Celý tím | Celý tím | Nesplnené |
| ROBOCUPTP-39 | 9.4.3 Navrh a Implementacia strategickej vrstvy | Celý tím | Celý tím | Nesplnené |
| ROBOCUPTP-93 | Opraviť Unit testy | Tomáš Nemeček | Tomáš Nemeček | Nesplnené |

## Popis s úlohám:

* K úlohe ROBOCUPTP-38 „Vytvoriť architektúru Highskills“ treba aj implementovať nejaký sample a overiť tak, či to tak vôbec pôjde. Pri návrhu treba uvažovať aj výsledky analýz zahraničných tímov, napr. otáčanie hlavy pre neustále zisťovanie stavu ihriska.
* Ing. Ivan Kapustík predstavil svoj nápad na architektúru. Uviedol 4 hlavné entity, a to stratégia, taktika, high skill a low skill. Ku každému uviedol opis a príklad:
  + stratégia – niečo, čo je plánované dlhodobo, napr. útok po pravom krídle, obrana. Na rozhodnutie stratégie môže byť využitá komunikácia v tíme. Treba riešiť problém, kto volí stratégiu a kedy sa mení.
  + taktika – ako dosiahnuť cieľ stratégie. Rieši aktuálnu situáciu. Môžeme to prirovnať súčasnému plánovaču. Taktika vyberá high skilly ktoré sa použijú na realizáciu.
  + high skill – pomocou série low skills vykonáva akcie robota, napr. pohyb k lopte, kop, otočenie.
  + low skill – reálny atomický pohyb robota
* Ing. Ivan Kapustík oznámil tímu, že netreba riešiť úplne podrobný návrh architektúry, zatiaľ sa treba zamerať na základy, ale zároveň myslieť aj na rozšírenia a doplnenia nových features. K tomuto odporučil napísanie metodiky na pridávanie nových funkcií do architektúry. Návrh musí byť na úrovni rozhraní, ktoré je možné implementovať. Je nutná komunikácia z druhým tímom.
* Product ownery požadujú mať základ architektúry hotové na konci tohto víkendu. Oba tímy sa dohodli na stretnutí v nasledujúci deň.