# Zápis z 11. stretnutia tímu č. 9

**Dátum**: 11.12.2013

**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. Štefan Linner, Bc. Martin Markech, Bc. Roman Moravčík

Bc. Tomáš Nemeček

**Stretnutie viedol:** Bc. Michal Blanárik

**Zápis:** Bc. Štefan Linner

## Téma stretnutia

Zhodnotenie priebežného stavu úloh na konci 5. (polovičného) šprintu zameraného na pokračovanie v implementácii prototypu návrhu architektúry.

## Vyhodnotenie úloh z predchádzajúceho stretnutia

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Číslo úlohy** | **Zhrnutie úlohy** | **Riešiteľ** | **Zodpovedný** | **Stav úlohy** |
| ROBOCUPTP-112 | Implementácia taktiky | Celý tím | Roman Moravčík | Nesplnené |
| ROBOCUPTP-110 | Unit testy | Celý tím | Tomáš Nemeček | Splnené |
| ROBOCUPTP-121 | Vytvorenie zápisnice k 10. stretnutiu | Filip Blanárik | Tomáš Nemeček | Splnené |
| ROBOCUPTP-120 | Doplnenie dokumentácie k finálnemu odovzdaniu | Celý tím | Michal Blanárik | Splnené |

## Opis stretnutia

1. Prvým bodom stretnutia bolo konzultovanie finálnej dokumentácie.
   1. Príslušné body za šprinty (*story points*) a odpracované hodiny vedúci tímu požaduje mať v dokumentácii riadenia.
   2. Celkový pohľad by mal obsahovať odôvodnenie, prečo sa niečo urobilo, čo bolo treba zmeniť, pôvodný a aktuálny stav riešenia. Treba brať v úvahu, že používateľom je v prípade nášho projektu ďalší riešiteľ projektu. Je potrebné odkázať sa na popis inštalácie a používateľskú príručku na wiki.
2. Ďalším bodom bolo zhodnotenie úlohy ROBOCUPTP-120 zameranú na implementáciu taktík.
   1. Problém s určovaním polohy lopty a teda aj situácie. Ivan navrhol pozrieť riešenia posledných diplomantov.
   2. Pri implementácii Tomáš a Martin použili už existujúcu implementáciu PlanTactic, ktorú vložili na otestovanie do každej novej taktiky. Pri spustení simulácie narazili na problém, kedy sa agent pri „beamovaní“ zasekol a nevedel sa pohnúť. Ďalším problémom bolo keď agent padol a taktiež ako v predchádzajúcom stave sa zasekol a nevykonával žiadnu aktivitu.
   3. Pri riešení tejto úlohy sa snažili riešitelia o dynamické načítanie taktík. Pri riešení, ale narazili na problém spojený so zlým pohybom agenta, kedy agent pohyboval zlými končatinami a v zlom smere.
3. Úlohe ROBOCUPTP-110, zameranej na unit testy sa venoval iba Roman. Vytvorený unit test bol úspešný. S ohľadom na aktuálny stav implementácie nebolo potrebné vytvárať ďalšie testy.
4. Ďalej bolo diskutované o zistenom probléme, že zo servera nechodia správy, pomocou ktorých je možné určiť, ktorá strana ihriska je domáca a ktorá súperova. V 2D RoboCup-e sa súradnice transformovali hneď na vstupe.
5. Diskusia o skúsenostiach s revíziou kódu (PerConik). Väčšina zdrojového kódu bola označená.
6. Diskusia k prezentácii na predmete Manažment informačných systémov.
7. Ivan odporučil dať na stránku tímu aktuálnu verziu zdrojového kódu v repozitári, spolu s popisom jeho stavu.

## Úlohy pre nasledujúci šprint

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Číslo úlohy** | **Zhrnutie úlohy** | **Riešiteľ** | **Priorita** | **Zodpovedný** | **Body** | |
|  | Odstránenie zistených nedostatkov implementácie | TP09 | Critical | Roman Moravčík |  |

## Poznámky k úlohám

Úlohy TP 110, 112 sa prenášajú z predchádzajúceho šprintu.