# Zápis z 17. stretnutia tímu č. 9

**Dátum**: 27.3.2014

**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. Filip Blanárik

**Zápis:** Bc. Štefan Linner

## Téma stretnutia

Zhodnotenie stavu a práce členov tímu na úlohách 8. šprintu a diskusia s druhým tímom pre zabezpečenie kooperácie pri riešení úloh.

## Vyhodnotenie úloh z predchádzajúceho stretnutia:

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Číslo úlohy** | **Zhrnutie úlohy** | **Riešiteľ** | **Zodpovedný** | **Stav úlohy** |
| ROBOCUPTP-190 | Aktualizácia backlogu | Roman Moravčík | Roman Moravčík | splnené |
| ROBOCUPTP-192 | Vytvorenie highSkill-u pre beam | Štefan Horváth | Roman Moravčík | splnené |
| ROBOCUPTP-197 | Build a závislosti medzi projektami | Tomáš Nemeček  Martin Markech | Roman Moravčík | splnené |
| ROBOCUPTP-161 | dokumentacia highskillov | Michal  Blanárik | Tomáš Nemeček | čiastočne splnené |
| ROBOCUPTP-189 | Vytvorenie používateľskej príručky | Roman Moravčík | Roman Moravčík | nesplnené |
| ROBOCUPTP-191 | Oprava výpočtu či agent leží | Martin  Markech | Roman Moravčík | nesplnené |
| ROBOCUPTP-193 | Preimplementovanie architektúry Walk | Štefan Linner, Tomáš Nemeček | Roman Moravčík | čiastočne splnené |
| ROBOCUPTP-194 | Videá a ukážky projektu RoboCup | Filip  Blanarik | Roman Moravčík | nesplnené |
| ROBOCUPTP-196 | Optimalizácia highskill-u Kick | Roman Moravčík | Roman Moravčík | čiastočne splnené |

Opis stretnutia

1. Hneď na úvod stretnutia začal aktuálny scrum master Filip so zhodnotením úloh 8. šprintu.
2. Úlohu ROBOCUPTP-196 „Optimalizácia highskill-u Kick“ popísal jej riešiteľ Roman. Pri riešení narazil na problém, ktorý sa v predošlej verzii neobjavoval. Hráč sa pred vykonaním kopu „zasekáva“. Problém je zrejme v upravených taktikách druhého tými, alebo vznikol preimlementovaním chôdze do komplexnejšej architektúry, ktorá je volaná pred samotným zavolaním highskill-u Kick.
3. Následne Štefan Horváth zhodnotil splnenie pridelenej úlohy ROBOCUPTP-192 „Vytvorenie highSkill-u pre beam“. Highskill Beam bol úspešne zapuzdrený do všeobecného highskill-u, ktorý je možné volať priamo z taktík. Je potrebné túto úlohu otestovať na viacerých zariadeniach a platformách, keďže Beam často spôsoboval rôzne neznáme problémy.
4. Tomáš následne zhodnotil úlohu ROBOCUPTP-197 „Build a závislosti medzi projektami“, ktorá bola tiež splnená. Bolo potrebné odstrániť niektoré knižnice JAR a nepoužívané importy. Stále je však problém s knižnicou JRuby, ktorá je z neznámych dôvodov používaná pri načítavaní XML pohybov hráča. Martin spomenul, že dané problémy aj zdokumentoval. Keďže viacerý členovia tímu mali problém s danými závislosťami, výsledkom tejto úlohy je prepísaný projektový súbor projektu Jim. Ivan ešte podotkol, že problém so závislosťami je potrebné aj s príkladom opísať vo Wiki.
5. Úloha ROBOCUPTP-190 „Aktualizácia backlogu“ bola splnená.
6. Úloha ROBOCUPTP-194 „Videá a ukážky projektu RoboCup“ ešte nebola splnená. Ivan pri nej podotkol, že pre účely vedeckej konferencie IIT.SRC, ktorá naplánovaná na 29.4.2014, je potrebné zabezpečiť videá, najlepšie nášho riešenia, ale samozrejme môžeme si pripraviť aj videá predchádzajúcich tímov alebo nejaké zaujímavé záznamy zo svetových zápasov.
7. Úloha ROBOCUPTP-191 „Oprava výpočtu či agent leží“ ešte nebola splnená. Martin sa zatiaľ venoval problému so závislosťami.
8. Dokumentovanie highskillov, ROBOCUPTP-161 „dokumentacia highskillov“, ešte nebolo dokončené, keďže stále nie je úplne jasné ako bude fungovať súčasná architektúra highskillov. Tomáš, Roman a Martin sa dohodli, že spoločne vytvoria UML diagram súčasného riešenia.
9. Úloha ROBOCUPTP-193 „Preimplementovanie architektúry Walk“ bola čiastočne splnená. Architektúra bola preimplementovaná a otestovaná, avšak je potrebné ešte zabezpečiť, aby pri rýchlych chôdzach boli na základe anotácií upravené parametre rozsahu chôdze a rovnako aj zabezpečiť, aby sa chôdza nevykonávala v prípade, že minimálna vzdialenosť, taktiež získaná z anotácií, je menšia ako aktuálny relatívny cieľ chôdze.
10. S ohľadom na blížiacu sa konferenciu IIT.SRC boli riešené úlohy, ktoré treba splniť pre jej účely splniť. Jednou z nich je vytvorenie plagátu. Pravdepodobne aj s uvedením diagramov našej novej implementovanej architektúry. Môžu byť využívané aj tzv. „obláčiky“ častí architektúry, ktorú riešil druhý tím. Rovnako by bolo dobré pripraviť aj menšie informačné plagáty, resp. letáky, ktorá sa budú rozdávať v priebehu konferencie.

Export úloh tohto šprintu

Export úloh tohto šprintu sa nachádza na stránke v časti Dokumenty - Export, súbor „Export úloh 6. týždeň“.