# Zápis z 18. stretnutia tímu č. 9

**Dátum**: 3.4.2014

**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 Horváth

## 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. Za začiatku stretnutia bol riešený IT SRC. Ing. Ivan Kapustík spomenul článok, v ktorom popísal našu oblasť záujmov v projekte. Spomenul tiež, že bude nutné vyrobiť plagát A1 a vytlačiť 10ks plagátov A4. Termín je do začiatku IT SRC. Prototyp plagátu bude nutné poslať elektronicky Ing. Kapustíkovi. Plagáty by bolo dobré robiť v anglickom jazyku.
2. Úloha ROBOCUPTP-191 „Oprava výpočtu či agent leží“ ostáva nesplnená a prenáša sa do nasledujúceho šprintu.
3. ROBOCUPTP-189 „Vytvorenie používateľskej príručky“ ostáva nesplnená a prenáša sa do nasledujúceho šprintu.
4. Úloha ROBOCUPTP-190 „Aktualizácia backlogu“ je splnená.
5. Úloha ROBOCUPTP-192 „Vytvorenie highSkill-u pre beam“ je splnená.
6. Úooha ROBOCUPTP-197 „Build a závislosti medzi projektami“ je splnená.
7. Úloha ROBOCUPTP-161 „Dokumentácia highskillov“ bola čiastočne splnená, bola upravená wiki na aktuálny stav, problém je že sa stále niečo mení, takže úloha bude splnená až po ukončení zmien v highskilloch. Ing. Kapustík upozornil na dôležitosť dokončenia tejto úlohy.
8. Úloha ROBOCUPTP-194 je nesplnená. Filip spomenul, že odskúšal program na nahrávanie videí, ktoré bude treba nahrať na IT SRC. Videá bude možné nahrať až keď budú spravené walky a kicky.
9. ROBOCUPTP-193 „Preimplementovanie architektúry Walk“ je čiastočne splnená. Pri tejto úlohe Štefan Linner zaznamenal problém s vypočítavaním relatívnej pozície, ktorá je počítaná na základne informácie z agentModelu. To znamená, že v agentModely je nesprávna informácia o pozícii hráča. Štefan Linner podotkol, že situácia nastáva nepravidelne. Tomáš načrtol, že problém môže byť v tom, že hráč musí vidieť minimálne 3 body (tyče brány, vlajky) aby vedel správne vyhodnotiť pozíciu. V prípade že vidí menej bodov, môže byť informácia skreslená. Diskutovalo sa o tom, či agentModel fungoval v predch. architektúre a tím zhodnotil, že problém pochádza už odtiaľ. Tím dostal za úlohu identifikovať príčinu. Ing. Kapustík tiež naznačil, že by sme mali využiť mechanizmus odhadu v prípade, ak nie je možné presne identifikovať polohu.
10. Úloha ROBOCUPTP-196 „Optimalizácia highskill-u Kick“ je čiastočne splnená. Roman spomenul, že kopy fungujú ale sú tam ešte chyby, napr. keď hráč príde k lopte, chvíľu si ju pokopáva až potom kopne.
11. Štefan Linner poznamenal, že je opravené stopovanie highskillov. Druhý tím volal metódy ku ktorým nemal mať prístup, bol vytvorený interface v podobe metód, ktoré sú volané s vyšších vrstiev.
12. Štefan Linner tiež podotkol, že by sme sa mali zamyslieť nad neefektívnym ukončovaním turbo-walku po pár krokoch. Padol návrh na pridanie fázy do každého walku.
13. Hovorilo sa o vytváraní stále nových inštancií highskillov a bol naznačený problém s uvoľňovaním pamäte GC. Ing. Kapustík naznačil potrebu overiť stav aktivity GC a prípadne sa zamyslieť o volaní GC manuálne ak je čas. Padol tiež návrh na vytvorenie singletonov, ale tento spôsob nie je možný pretože highskill majú svoj stavový priestor, ktorý musí mať každá inštancia svoj. Ing. Kapustík vyslovil požiadavku na zdokumentovanie problému.
14. Druhý tím, ktorý rieši vyššie rozhodovanie, dal požiadavku, či vieme implementovať highskill, ktorý dostane robota k lopte a za behu by hráč kopol do lopty. Zhodnotili sme, že nie je na to vytvorený highskill a teda v súčasnosti to nie je možné.
15. Druhý tím vyslovil požiadavku, aby sme urobili merge našej implementácie do master vetvy nakoľko je tým znemožnená ich ďalšia práca.
16. Bola vyslovená požiadavka na vyriešenie Localize (teda správnou aktualizáciou agentModelu), pretože na tom je postavený takmer celý projekt.
17. Na záver Ing. Kapustík doniesol plagáty predchádzajúcich tímov na inšpiráciu.

Úlohy pre ďalší šprint

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Číslo úlohy** | **Zhrnutie úlohy** | **Riešiteľ** | **Zodpovedný** |
| ROBOCUPTP-161 | dokumentacia highskillov | Michal  Blanárik | Tomáš Nemeček |
| ROBOCUPTP-189 | Vytvorenie používateľskej príručky | Roman Moravčík | Roman Moravčík |
| ROBOCUPTP-191 | Oprava výpočtu či agent leží | Martin  Markech | Roman Moravčík |
| ROBOCUPTP-193 | Preimplementovanie architektúry Walk | Štefan Linner, Tomáš Nemeček | Roman Moravčík |
| ROBOCUPTP-194 | Videá a ukážky projektu RoboCup | Filip  Blanarik | Roman Moravčík |
| ROBOCUPTP-196 | Optimalizácia highskill-u Kick | Roman Moravčík | Roman Moravčík |
| ROBOCUPTP-214 | Využitie anotácií pre kick | Roman Moravcik | Roman Moravcik |
| ROBOCUPTP-216 | Výpočet pozície agenta |  |  |