Zápis z 17. stretnutia tímu č.8

**Dátum**: 23.3.2015

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

**Prítomní**:

Pedagóg : Ing. Ivan Kapustík

Členovia tímu: Bc. Peter Filípek, Bc. Metod Rybár, Bc. Michal Segeč,

Bc. Juraj Šimek, Bc. Martin Vrabec, Bc. Miroslav Wolf

**Stretnutie viedol:** Ing. Ivan Kapustík

**Zápis:** Bc. Martin Vrabec

**Zvolený nasledovný zapisovateľ:** Bc. Juraj Šimek

Téma stretnutia

Stretnutie v priebehu šprintu, zhodnotenie stavu jednotlivých úloh, ktoré sú naplánované na tento šprint.

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Číslo úlohy** | **Zhrnutie úlohy** | **Riešiteľ** | **Zodpovedný** | **Stav úlohy** |
| [INFINITY-15](http://jira.fiit.stuba.sk/browse/INFINITY-154)4 | Pokračovanie v refaktoringu TestFrameworku | Martin Vrabec, Michal Segeč | Martin Vrabec | Čiastočne splnené |
| [INFINITY-155](http://jira.fiit.stuba.sk/browse/INFINITY-155) | Doladenie funkcii pre zisťovanie pádu | Peter Filípek, Miroslav Wolf | Peter Filípek | Čiastočne splnené |
| [INFINITY-156](http://jira.fiit.stuba.sk/browse/INFINITY-156) | Finalizácia HighSkillov | Metod Rybár | Metod Rybár | Čiastočne splnené |
| [INFINITY-157](http://jira.fiit.stuba.sk/browse/INFINITY-157) | GUI logger | Juraj Šimek | Juraj Šimek | Splnené |
| [INFINITY-158](http://jira.fiit.stuba.sk/browse/INFINITY-158) | Analýza Robocup turnaja | Juraj Šimek | Juraj Šimek | Nesplnené |

Opis stretnutia

Počas stretnutia sme si prešli jednotlivé úlohy tohto šprintu a zistili v akom sú stave.

* **INFINITY-154 - Pokračovanie v refaktoringu TestFrameworku** – úlohu riešia v pokračovaní z minulého šprintu Michal Segeč a Martin Vrabec. Po týždni šprintu zostávajú zrefaktorovať dve, resp. tri triedy z balíčku test frameworku. Michal zatiaľ ponechával zakomentovaný kód, ktorý komentoval kód v zmysle „môže byť ešte lepšie riešenie, je to správne??, toto sa nepoužíva.“ Martin analyzoval výstup z UCD detectora a nepoužívané metódy odstránil. V rámci riešenia zostáva ešte odstrániť nepoužívané funkcie a implementovať funkciu nastavenia rýchlosti lopty, ktorú Michalovi poslal iný študent mimo tímu v rámci svojho menšieho projektu.
* **INFINITY-155 -** **Doladenie funkcii pre zisťovanie pádu** – úlohu riešia Miroslav Wolf a Peter Filípek. Peter vytvoril logy podľa nového loggera. Miroslav skúmal hodnoty force receptora na chodidlách robota. Hodnoty boli väčšinou nízke, no stalo sa že boli aj vysoké. Mirovi sa pri skúmaní hodnôt vzdialenosti, azimutu a elevácie zdalo, že na agenta pôsobí v určitých momentoch sila zhora nadol. Bolo vysvetlené, že uhol azimutu môže nadobúdať hodnoty od 0 – 90 alebo 0 až -90 stupňov podľa interpretácie, či zem tlačí na nohu, alebo noha na zem. Ako ďalšiu vec sme si vyjasnili rozdiel medzi point receptorom a force receptorom, kde point znamená bod na nohe na ktorý pôsobí sila a force je vektor sily na nohu. Miro nenašiel žiadnu hodnotu veličín, ktorá by jednoznačne určila, že hráč spadol. Peter ziťoval pády hráča podľa akcelerometra, kde získal jeho hodnoty z loggeru a následne si ich spracoval a skúmal hodnoty veličín. Určil si kedy určite hráč padol a kedy stojí, na čo vytvoril svoju vlastnú funkciu s určovaním pádu, ktorú následne podľa získaných hodnôt dolaďoval. Peter zistil, že pád hráča je možné zistiť podľa hodnoty osi x a y alebo téta, kde sú jej hodnoty asi 3 – 4 krát väčšie ako pri nespadnutom hráčovi. Hodnoty téta sú malé aj keď hráč spadne na chrbát, tak sa potom prevracia na brucho. Peter skúmal funkciu zatiaľ na modeli bez ZMP. Vhodné je poskytovať v logu informáciu o tom na ktorú pozíciu hráč spadol (na brucho, chrbát,...).
* **INFINITY-156 – Finalizácia highskillov –** Metodovi sa podarilo upraviť pohyby tak, že hráč dokáže vstávať, otázne je ako zadefinovať, kedy má prijsť k zrušeniu high skillu, čo podľa Metoda bude najlepšie riešiť cez hodnotu téty, otázne je však ako túto hodnotu zadefinovať. Na základe skúseností pána Kapustíka s riešením v 2D futbale, padol návrh na to aby pri rýchlej chôdzi mal hráč odchýlku 10 stupňov a pri príchode k lopty (3m) prepnúť aby hráč nešiel rýchlou chôdzou a mal odchýlku 30 stupňov. Metod sa pýtal aj na to, či sa dá taktike povedať, aby prerušila highskill. Highskill rozhoduje o tom, že nastala konkrétna podmienka, taktika rozhoduje o tom kam hráč ide a prečo tam ide, highskill rozhoduje o tom ako tam hráč ide. Pri spájaní vetiev nastal problém v Robocup library, kde sa zmenila referencia na balíčky. Tento problém bude treba ešte opraviť.
* **INFINITY-157 – GUI logger –** na úlohe pracoval Juraj Šimek, ktorý do nastavenia pridal novú položku, ktorá umožňuje zapnúť alebo vypnúť grafické rozhranie pre ovládanie úrovní logovania. Na ľavej strane okna je možné vyberať typ logov podľa závažnosti. Na pravej strane je možné vyberať (aj viac), ktorej časti programu sa majú logy týkať (lowskill, highskill, inicializácia,..). Počas debaty padol návrh, že by bolo dobré logger dorobiť tak, aby sa mohli ukladať rôzne nastavenia do súboru a následne ich aj načítať. Odpadlo by tak zdĺhavé znovunastavovanie. Juraj zároveň opravil aj chybu, ktorú spôsoboval stav, že logger nebol serializovateľný v jednej triede.
* **INFINITY-158 – Analýza Robocup turnaja –** túto úlohu si Juraj prenechal na nasledujúci týždeň šprintu.