



## Stretnutie č. 19

### Dátum a miesto konania

11.04.2016, 13:00, Jobsovo softvérové štúdio (1.31b) - FIIT

### Zúčastnení členovia

- Ing. Viktor Šulák, pedagóg
- Bc. Ondrej Antl
- Bc. Adam Bacho
- Bc. Marián Čarnoký
- Bc. Michal Grznár
- Bc. Jakub Mrocek
- Bc. Tomáš Rychvalský, zapisovateľ
- Bc. Katarína Szakszová

### Stav plnenia úloh z predchádzajúceho stretnutia

Úloha	Zodpovedná osoba	Stav
Zrušenie colliderov v Unity	Katarína Szakszová	OK

### Stručný priebeh stretnutia

Do projektu boli zapracované niektoré nové veci, na ktoré sme boli upozornení pri poslednom stretnutí, ako napr. rýchlosť pohybovania a vykresľovania sa dronov v Unity. Otestovali sme projekt na rôznych počítačoch a opravili prípadné chyby,

ktoré sa vyskytli počas testovania. Na záver sme sa dohodli a ujasnili si, ako má vyzeráť výsledný testovací script, ktorý bude slúžiť aj ako prezentácia.

## Výsledky stretnutia

- umožniť spustiť simuláciu aj bez Unity

## Úlohy do ďalšieho stretnutia

Úloha	Zodpovedná osoba	Termín
Implementácia UAV do threadov	Ondrej Antl	18.04.2016
Ošetrovanie prístupov do kritických oblastí z viacerých threadov (Python aj C#)	Adam Bacho	18.04.2016
Implementácia simulácie šírenia signálu (WiFi) v Python skripte	Ondrej Antl	18.04.2016
Logovanie simulácie do .log súborov a na konzolu	Adam Bacho	18.04.2016
Implementácia stálej aktualizácie polôh UAV zariadení pomocou referencie na pole pozícií	Ondrej Antl	18.04.2016
Implementácia colliderov v C#	Jakub Mrocek	18.04.2016
Implementácia načítania objektov mapy z JSON súborov do C#	Ondrej Antl	18.04.2016
Implementácia výpočtu kolízií UAV s objektami mapy	Adam Bacho	18.04.2016
Ošetrovanie kritických oblastí pri výpočte kolízií a ich otestovanie	Jakub Mrocek	18.04.2016
Spravenie dronov na prezentáciu	Marián Čarnoký	18.04.2016
Spustenie simulácie bez Unity	Michal Grznár	18.04.2016
Unity - pohyb kamery pomocou myšky	Katarína Szakszová	18.04.2016
Unity - zmena objektov	Katarína Szakszová	18.04.2016
Dokumentácia - zapisnice + retrospektivy	Tomáš Rychvalský	18.04.2016