

Zápisnica č.13	DreamTeam	11/03/09
Čas:	19:00 – 20:40	
Prítomní:	Ing. Ivan Kapustík Bc. Juraj Belluš Bc. Viliam Ganz Bc. Marek Mardiak Bc. Tomáš Backstuber Bc. Lukáš Beleš Bc. Tomáš Bartaloš	
Zapisovateľ:	Marek Mardiak	
Téma:	Fázovanie pohybov	

Priebeh

1. Stretnutie otvoril Ing. Kapustík, ktorý sa pýtal na dôvod neprítomnosti 3 členov tímu na minulom stretnutí. T.Backstuber sa ospravedlnil, mal zdravotné problémy, obdobne ako T. Bartaloš(zdravotné problémy dlhodobjšieho charakteru), L.Belleš bol prvý týždeň chorý, následne bol mimo územia SR. M. Mardiak prešiel zápisnicu z minulého stretnutia, webová stránka bola aktualizovaná, pribudol plán na LS.
2. Nasledovala kontrola činnosti jednotlivých členov tímu. T.Backstuber pracuje na pohybe robota smerom vpred, nasledujúce stretnutie predpokladá prezentáciu práce. M.Mardiak pracuje na implementácii rozhraní a abstraktných tried Dispečer, LowSkill, LowSkillphaze, nasledujúce stretnutie prezentuje výsledky v súlade s plánom. J.Belluš kontaktoval M.Buchtou ohľadom problému súradníc, nedostal odpoveď, pokračuje v práci na module stavov, jeho finálnejšiu podobu prezentuje tiež na najbližšom stretnutí. T.Bartaloš má vážnejšie zdravotné problémy, ktoré ho obmedzujú v implementačnej činnosti(zlomená pravá ruka, s nutným operačným zákrokom) plánuje sa zapojiť do manuálnej menej náročných prác(testovanie..). L.Beleš pracuje na vstávaní, do ďalšieho stretnutia plánuje implementovať otočenie v ľahu na brucho/chrbát, presun do fázy na kolenách. V.Ganz sa plánuje pripojiť do subtímu M.Mardiak, J.Belluš, T.Bartaloš a pracovať na triede lowSkillPhaze s podporou načítavania hodnôt efektorov cez XML konfiguračný súbor.
3. Nasledovala diskusia medzi M.Mardiakom, J.Bellušom, V.Ganzom a T.Bartalošom. Riešila sa reálna možnosť kontroly chybového stavu počas vykonávania pohybov. M.Mardiak diskutoval s V.Ganzom definíciu fáz, možnosť ich kontroly a dynamického určovania nastavenia efektorov v objektoch LowSkillPhaze. Kontrola úspešnosti fázy sa nakoniec ujasnila pomocou 2 aspektov, uhlového inkrementu efektora, ktorý mal robot vykonať v 20 msec. trvaní zaslaní požiadaviek na server a signálov z gyroskopu. V.Ganz tiež navrhol rollback ako najvhodnejšiu formu záchranných akcií.
4. Ing. Kapustík spomenul možnú potrebu modulu na výpočet očakávaných stavov a následnej potreby inicializovať preplánovanie pohybovej sekvencie robota, ak sa reálny stav príliš odchyľuje od očakávaného.
5. Ing. Kapustík uzavrel stretnutie o 20:15, tím následne preberal implementačné návrhy, riešenia do 20:40.

Úlohy z minulých stretnutí

ID	Riešiteľ	Popis	Dátum zadania	Termín	Stav
11.1	Všetci	Plány jednotlivcov	25/02/09	04/03/09	splnená
11.2	Všetci	Celkový plán	25/02/09	04/03/09	splnená
12.1	Ganz	Aktualizácia webu (umiestniť plán na LS a dokument zo stretnutia)	04/03/09	11/03/09	Čiastočne splnená
12.2	Belluš	Vyriešiť problém súradníc s M. Buchtom	04/03/09	11/03/09	prebieha

Úlohy

ID	Riešiteľ	Popis	Dátum zadania	Termín
13.1	Ganz	Implementačné práce na triede LowSkillPhaze	11/03/09	18/3/09
13.2	Belluš	Dokončenie modulu stavov	11/03/09	18/3/09
13.3	Mardiak	Implementácia rozhraní, abstr. Tried Dispečer, Lowskill, LowskillPhaze	11/03/09	18/3/09
13.4	Beleš	Implementácia vstávania, otočenia do polohy na chrbte/bruchu	11/03/09	18/3/09
13.5	Backstuber	Implementácia pohybu vpred	11/03/09	18/3/09