

Zápisnica č.14	DreamTeam	18/03/09
<b>Čas:</b>	19:00 – 20:40	
<b>Prítomní:</b>	Ing. Ivan Kapustík Bc. Juraj Belluš Bc. Viliam Ganz Bc. Marek Mardiak Bc. Tomáš Backstuber Bc. Lukáš Beleš Bc. Tomáš Bartaloš	
<b>Zapisovateľ:</b>	Lukáš Beleš	
<b>Téma:</b>	Fázovanie pohybov	

## Priebeh

1. Stretnutie otvoril Ing. Kapustík, M. Mardiak prešiel zápisnicu z minulého stretnutia. Vilo avizoval, že webová stránka bola aktualizovaná.
2. Juraj Belluš spomenul, ako najrýchlejšie pridať triedu do Visual Studia 2008. Najskôr je potrebné vytvoriť súbor fyzicky na disku, a potom ju cez Solution Explorer pridať do projektu cez kontextové menu.
3. Tomáš Backstuber prezentoval svoj pohyb dopredu. Výsledok jeho pohybu, je taký, že robot nepadne na zem, vie sa udržať na nohách. Robot po istom čase mení svoj smer. Ale Tomáš nevedel vysvetliť prečo. Pohyb robota je pomaly. Samotný pohyb rozdelil do 10 fáz. Tomáš podrobne popísal všetky fázy pohybu. Nastala diskusia Viliama Ganzu a Mareka Mardiak ako sa budú jednotlivé fázy integrovať do celého systému. Lukáš Beleš navrhol, že po 10 fáze sa urobí ďalšie fázy, ktoré zregulujú smer pohybu, čo by malo za následok rovne chodenie. Vilo navrhuje dynamické rýchlosti kĺbov čo by malo za následok za rýchlejší pohyb.
4. Juraj Beleš popisoval svoju prácu. Popisoval objekty, ktoré sú na ihrisku v hre. Počas práce prišiel na chybu v dokumentácii ihriska. Nastala diskusia, kde sa nachádza kamera cez ktorú vidí robot. Ivan Kapustík informoval, že sa nachádza vo sfére. Juraj zisťoval či vie robot zistiť či sa nachádza pri lopte. Nevie však určiť vzdialenosť ku lopte. Vie zistiť kto má loptu. Nevie zistiť či je na zemi či nie je. Vilo rozoberal ako funguje gyroskop. Rozoberala sa informácia zmena kĺbov, efektorov a perceptorov
5. Backstuber predviedol na Jurajovom notebooku prezentáciu pohybu robota. Rozoberali sme pohyb robota, rozoberali sme jednotlivé fázy. Vilo navrhuje dať robota nižšie na kolien. Marek navrhuje pomôcť si pri pohybe rukami. Ako ďalšiu prácu Backstuber navrhuje ako ďalší pohyb kop do lopty alebo zdokonalí svoj pohyb po ihrisku.
6. Rozoberalo sa v programovacom kóde ako sa budú posielajú správy. Vilo navrhol aby dispatcher neposielal správy lebo to nie je ho vec.
7. Vilo navrhol ukladanie predošlých fáz a prezentoval svoju implementáciu LowSkillPhase . Chce aby sa jednotlivé fázy dali reálne testovať na robota. Treba však dorobiť rollback a metódy, ktoré vedú zistiť koniec daného pohybu automaticky. Mardiak povedal, že nikdy nebude vedieť v akej fáze sa nachádza. Otázka: Bude sa vracáť vektor alebo nasledujúca fáza ? Mardiak je za vektor, ktorý by vedel dispatcher ďalej rozhodnúť
8. Mardiak vypracoval nový flow programu. Vytvoril abstraktnú triedu Skill. Rozobral jeho jednotlivé atribúty danej triedy. Rozoberalo sa vzťah medzi Low Skill a High skill a flow medzi skillami a dispatcherom. Rozoberali sme stavy v aplikácii, ktoré navrhol Juraj. Nastala diskusia kde sa bude preberať stratégia na riadenie jednotlivých skillov. Bolo rozhodnuté, že

stratégia bude prenesená do High Skillov. Dispatcher bude len rozdeľovať úlohy. Kapustík navrhol vytvorenie modulu, ktorý by nezávislé rozhodoval, ktorý high skill sa bude volať. Tomáš Bartaloš navrhol že stratégia bude vyberať na základe typ mužstva: útok alebo obrana. Ivan Kapustík vysvetľoval ako sa to riešilo tento problém v 2D tíme.

9. Tomáš Bartaloš - mal problémy s rukou, nemohol sa tak sústrediť na prácu. Vysvetľoval však čo sa stane, ak High skilli vráti rovnaké hodnoty. Navrhol že sa rozhodne náhodné. Mardiak navrhol učenie sa high skillov. Úspešnosť operácie sa bude vykonávať v High skille. A na základe toho sa bude rozhodovať robot.
10. Ing. Kapustík uzavrel stretnutie o 20:30.

## Úlohy z minulých stretnutí

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

## Úlohy

ID	Riešiteľ	Popis	Dátum zadania	Termín
14.1	Ganz	Pokračovanie implementácie fázy	18/03/09	1/4/09
14.4	Beleš	Implementácia vstávania, otočenia do polohy na chrbte/bruchu	18/03/09	1/4/09
14.5	Beleš	Implementácia XML readera	18/03/09	25/3/09
14.6	Backstuber	Zdokonalenie implementácia pohybu vpred	18/03/09	25/3/09