

Zápisnica č.18	Dream Team	15/4/2008
Čas:	19:00-20:30	
Prítomní:	Ing. Ivan Kapustík Bc. Juraj Belluš Bc. Marek Mardiak Bc. Tomáš Backstuber Bc. Lukáš Beleš Bc. Tomáš Bartalos Bc. Viliam Ganz	
Zapisovateľ:	Tomáš Backstuber	
Téma:	XML update	

Priebeh

1. Stretnutie otvoril Ing. Kapustík. Na začiatok sa prečítala celá zápisnica a jednotlivé úlohy. Potom nasledoval prehľad urobeného a diskusia.
2. Tomáš Bartalos opísal prácu na skill factoringu. Zhodnotil prácu ako takmer hotovú, zrušil HighSkill_8 a použil skill goToPoint. Pri tom sa objavil problém, že pohyb dopredu od Viliama Ganzu ostatným hráčom padal. Ganz na to reagoval, že bude treba prejsť každú fázu na druhých počítačoch a zistiť, ktorá/é z nich je/sú labilná/é. Zároveň Bartalos predstavil i návod, ktorý spravil, na výrobu highskillov.
3. Juraj Belluš sa pokúšal o zistenie stavu padnutia na brucho, resp. chrbát, avšak zatiaľ neúspešne. Marek Mardiak rozmýšľal nad použitím kolízneho perceptoru (pravdepodobne ForceResistancePerceptor alebo TouchPerceptor). Tiež sa preberala možnosť, či nebude použiteľné zisťovať, že robot je na zemi, pomocou zisťovania jeho výšky vzhľadom k vzdialenosti od 2 bodov.
4. Marek Mardiak prezentoval svoj postup pri pohybe otáčania. Najskôr sa pokúsil robiť pohyb cez XML, avšak kvôli Access Violation Exception nemohol pokračovať, preto sa rozhodol robiť zmeny uhlov priamo v kóde. Jeho plán bol urobiť experimentálne otočenie o 5 a 10 stupňov a každé ďalšie otočenie z týchto vyskladať. Zistil, že podstatným pre otočenie je práve nožný kĺb 1. Pri pohybe otočenia ale prišiel na pár nepríjemností:
 - nie je isté, kedy je robot v rovnej (rovnovážnej) fáze
 - pri posunutí kĺbu 1 sa posúvajú i kĺby 2 a 3, avšak nevie sa, podľa akého vzorca.
5. Viliam Ganz v rámci konzultácie vysvetľoval rýchlosť kĺbov v rámci XML, ktorá je závislá od:
 - rozdielu uhlov (začiatočného a koncového stavu)
 - rýchlostnej konštanty
6. Lukáš Beleš prezentoval zlepšené vstávanie: zrýchlil ho, zrušil zbytočné fázy, znížil chybovosť, ale stále sa mu nepodarilo úplne ju odstrániť. Zároveň mal pripravený skill pre otočenie na zemi z chrbáta na brucho, avšak robot sa nedostal do stabilnej polohy, preto bude potrebné tento skill doladiť.
7. Tomáš Backstuber prezentoval problémy s použitím KickHighSkill. Po získaní zmeneného serveru od Michala Kvetana zistil, že nebude možné na tomto serveri otestovať kopnutie, keďže beam síce posúval robota ďalej, ale omnoho častejšie ho púšťal z veľkej výšky a zároveň (na čo ale upozornil aj Kvetan) nebolo vidieť loptu. Tím uvažoval nad tým, či sa lopta neobjaví po kickoff, Backstuber má za úlohu to zistiť. Zároveň prezentoval problémy pri zapisovaní kopnutia do XML podľa návodu, keďže návod obsahoval iba časti kódu, nie

celý kód a aj tieto časti zrejme neboli stabilné. Ing. Kapustík navrhol, nech prípadné návrhy zapracuje do návodu.

8. Ing. Kapustík navrhol, aby v rámci zápisnice bol prezentovaný i rozpis lowskillov na jednotlivých členov tímu tak, ako bol vytvorený v maili od Bartalosa.
9. Stretnutie bolo uzavreté o 20:30.

Rozpis robenia LowSkillov

Riešiteľ	Názov skillu	Popis skillu
Mardiak	TurnToPointLowSkill	Robot sa obráti čelom k určitému bodu
Ganz	GoForwardLowSkill	Robot začne rovno chodiť
Pravdepodobne Belluš	GetDistanceFromPointLowSkill	Zistí približnú vzdialenosť od bodu (int), alebo či sa robot nachádza blízko bodu (bool)
Belluš	isOnGround	Výnimka pre pád robota na zem
Beleš	StandUpHighSkill	High Skill pre vstávanie
Beleš	GetToInitialPositionLowSkill	Dostatie sa do východzej pozície, z ktorej môže vstať
Beleš	StandUpLowSkill	Pokus o vstanie z východzej pozície
niekto	IsPointingOnGoalLowSkill	Zistí, či pri kopnutí do lopty je šanca, aby robot zasiahol bránu
Pravdepodobne Mardiak	TurnRobotPointingOnGoalLowSkill	Otočí robota okolo lopty tak, aby smeroval na bránu
Backstuber	KickToBallLowSkill	Kopnutie do lopty

Úlohy z minulých stretnutí

ID	Riešiteľ	Popis	Dátum zadania	Termín	Stav
15.1	Belluš, Bartalos	Práca na skill factoringu	08/04/09	15/04/09	Čiastočne splnené
15.2	Bartalos	Práca na architektúre	08/04/09	15/04/09	Čiastočne splnené
15.3	Mardiak	Vyhotoviť pohyb otočenia	08/04/09	15/04/09	Čiastočne splnené
15.4	Beleš	Zistiť dôvod neúspešných pokusov o vstávanie	08/04/09	15/04/09	Čiastočne splnené
15.5	Backstuber	Kontaktovať Michala Kvetana a pokúsiť sa o vyskúšanie kopnutí v interakcii s loptou	08/04/09	15/04/09	Čiastočne splnené

Úlohy

ID	Riešiteľ	Popis	Dátum zadania	Termín
----	----------	-------	---------------	--------

16.1	všetci	Spojiť viac čiastkových úloh k reálnemu používaniu robota	15/04/09	22/04/09
16.2	Beleš	Chôdza dozadu	15/04/09	22/04/09
16.3	niekto	Dokrokovanie – skill pre malé kroky	15/04/09	22/04/09
16.4	Belluš	Rozpoznanie padania	15/04/09	22/04/09
16.5	Backstuber	Otestovať existenciu lopty po kickoff konverziu skillov do XML vytvoriť skill kopnutia z oboch nôh navrhnuť úpravy návodu pre HighSkill	15/04/09	22/04/09