

Zápisnica č. 10

Téma stretnutia:	Úvodné stretnutie, výber témy	Účastníci:
Miesto:	FIIT STU, softvérové štúdio	Bc. Peter Nosko
Dátum:	2. december 2008	Bc. Dušan Rodina
Čas trvania:	09:00 – 12:00	Bc. Daniel Slamka
Zápisnicu vypracoval:	Bc. Dušan Rodina	Bc. Peter Smolinský
Stretnutie viedol:	Bc. Ondrej Ševce	Bc. Ondrej Ševce
Prílohy:		Bc. Ivan Tomovič

Obsah stretnutia:

- Rozobranie výsledkov zo stretnutia s fyzikom z MATFYZu
 - Spôsob rátania ťažiska robota
- Prezentovanie pokroku práce na editore pohybov
 - Správne ukladanie a načítavanie pohybov
 - Znázornenie čiastkových pohybov na časovej osi
- Dohodnutie na dokončení kľúčových funkcií editora pohybov
 - Upravovanie pohybov
 - Mazanie pohybov
 - Náhľad celej akcie
- Prezentácia pohybu vykonaného zo súboru (vo formáte navrhnutom na predchádzajúcich stretnutiach)
- Sledovanie správ gyroskopu zo servera
- Určenie ďalších cieľov a úloh na projekte
 - vytvoriť vzorec ťažiska a naimplementovať ho do programu
 - vypočítať súradnice rozmiestnenie končatín v trojrozmernom priestore
 - vypočítať moment sily pôsobiaci na robota v danom momente
 - naštudovať konfiguračné súbory robota s cieľom zistiť veľkosť častí tela robota

Zhodnotenie predchádzajúcich úloh

ID	Úloha	Začiatok	Koniec	Stav	Priorita	Zodpovedné osoby
5.2	Vytvoriť framework na riadenie pohybov	28.10.2008	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Dušan Rodina, Bc. Peter Nosko
5.3	Implementovať jednotlivé pohyby	28.10.2008	-	Aktívna	Nízka	Všetci
5.3.1	Implementácia chôdze (aj do kruhu)	28.10.2008	-	Aktívna	Stredná	-
5.3.3	Implementácia vstávania	28.10.2008	-	Aktívna	Stredná	Bc. Peter Nosko
5.4	Vyhľadať záznamy zápasov	28.10.2008	-	Aktívna	Stredná	Všetci
7.2	Vytvoriť offline verzie našich zdrojových materiálov	11.11.2008	1.12.2008	Ukončená	Stredná	Všetci
9.1	Vykonať úpravy dokumentácie podľa pokynov uvedených v časti obsah stretnutia	25. 11. 2008	1.12. 2008	Ukončená	Vysoká	Bc. Daniel Slamka
9.2	Kontaktovanie fyzika z matfyzu, ktorý nám pomôže s modelom robota	25. 11. 2008	1.12. 2008	Ukončená	Stredná	Bc. Peter Smolinský
9.3	Zahrnúť do frameworku na pohyby riešenie problému paralelného vykonávania pohybov	25. 11. 2008	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Dušan Rodina, Bc. Peter Nosko
9.4	Zistenie, či je časť tela robota teleso alebo hmotný bod	25. 11. 2008	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Ondrej Ševce, Bc. Ivam Tomovič
9.5	Vytvoriť sadu funkcií na výpočet relatívnych polôh častí hráča oproti ťažisku	25. 11. 2008	-	Aktívna	Vysoká	Všetci
9.6	Vytvorenie funkcie určujúcej pohyb, ktorý vráti hráčove ťažisko do stabilnej polohy	25. 11. 2008	-	Aktívna	Stredná	-

Definovanie nových úloh a cieľov na ďalšie obdobie

ID	Úloha	Začiatok	Koniec	Stav	Priorita	Zodpovedné osoby
10.1	Dokončiť dôležité funkcie editora pohybov umožňujúce reálne ho používať	2. 12. 2008	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Dušan Rodina
10.2	Vytvoriť a implementovať vzorec na výpočet ťažiska	2. 12. 2008	-	Aktívna	Stredná	Bc. Peter Smolinský
10.3	Vytvoriť a implementovať vzorec na výpočet pozície končatín	2. 12. 2008	-	Aktívna	Stredná	Všetci
10.4	Vytvoriť a implementovať vzorec na výpočet momentu sily	2. 12. 2008	-	Aktívna	Stredná	Všetci
10.5	Zistiť veľkosti častí tela robota z konfiguračných súborov	2. 12. 2008	-	Aktívna	Stredná	Bc. Ondrej Ševce
10.6	Implementovanie vykonávania pohybov agentom z ľubovoľného súboru daného parametrom	2. 12. 2008	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Peter Nosko
10.7	Dohodnúť prezentáciu prototypu	2. 12. 2008	16. 12. 2008	Aktívna	Vysoká	Všetci

Zhrnutie

Dôležitou súčasťou desiateho stretnutia bola prezentácia dosiahnutých výsledkov – vytvoreného editora pohybov a agenta doplneného o schopnosť vykonávať určité pohyby zo súboru. Prebrali sme výsledky zo stretnutia z fyzikom a stanovili ďalší postup – prideliť a definovať sme ďalšie konkrétnejšie úlohy súvisiace s fyzikálnym modelom hráča.