

## Zápisnica č. 18

Téma stretnutia:	Stretnutie k progresu projektu	Účastníci:
Miesto:	Softvérové štúdio	Bc. Peter Nosko
Dátum:	20. apríl 2009	Bc. Dušan Rodina
Čas trvania:	13:00 – 15:30	Bc. Daniel Slamka
Zápisnicu vypracoval:	Bc. Daniel Slamka	Bc. Peter Smolinský
Stretnutie viedol:	Bc. Dušan Rodina	Bc. Ondrej Ševce
Prílohy: A – postup práce na projekte		Bc. Ivan Tomovič

### Obsah stretnutia:

- Prezentácia práce na projekte študentovi, ktorý by mal záujem robiť bakalársky projekt spojený s RoboCup.
- Ukážka pohybov a práce s editorom.
- Diskusia o výpočtoch pomocou gyroskopu (akcelometer)
- Zadefinovanie hlavného postupu pri práci (11 škatuliek) vid' príloha A

### Zhodnotenie predchádzajúcich úloh

ID	Úloha	Začiatok	Koniec	Stav	Priorita	Zodpovedné osoby
12.1	Práca na fyzikálnom a rovnovážnom module hráča	23.2.2009	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Peter Smolinský, Bc. Ondrej Ševce
12.2	Vývoj editora pohybov	23.2.2009	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Dušan Rodina
15.1	Vytvorenie štruktúrovanej wiki stránky projektu	16.3.2009	-	Prerušená	Nízka	Bc. Daniel Slamka
15.4	Zistenie uhlov gyroskopu	16.3.2009	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Peter Smolinský
15.6	Vytvorenie logovacieho mechanizmu v agentovi	16.3.2009	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Peter Nosko, Bc. Ivan Tomovič
16.3	Vytvorenie pohybu Otočenie sa	23.3.2009	19.4.2009	Hotová	Vysoká	Bc. Daniel Slamka
16.4	Vytvorenie pohybu Chôdza	23.3.2009	15.4.2009	Hotová	Vysoká	Bc. Ivan Tomovič
16.5	Animácia pohybu robota v editore	23.3.2009	17.4.2009	Hotová	Stredná	Bc. Dušan Rodina

### Definovanie nových úloh a cieľov na ďalšie obdobie

ID	Úloha	Začiatok	Koniec	Stav	Priorita	Zodpovedné osoby
17.1	Práca na dokumentácii potrebnej k produktu	20.4.2009	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Daniel Slamka

17.2	Zistenie pozícií bránok	20.4.2009	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Ondrej Ševce, Bc. Ivan Tomovič
17.3	Rozdelenie spúšťania serveru a monitora	20.4.2009	-	Aktívna	Vysoká	Všetci
17.4	Určenie stavu robota (leží, sedí,...)	20.4.2009	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Peter Smolinský
17.5	Vizualizácia a simulácia ťažiska	20.4.2009	-	Aktívna	Stredná	Bc. Peter Smolinský, Bc. Dušan Rodina

## Zhrnutie

Na začiatku stretnutia sa ku nám pridal študent bakalárskeho štúdia, ktorý mal záujem ako bakalársku prácu robiť projekt spojený s RoboCup. Ukázali sme mu náš Editor pohybov a v ňom ukážku vytvorených pohybov. Následne sme prediskutovali zistenie, že gyroskop neposkytuje súradnice, ktoré potrebujeme ale je to len akcelometer. Vzhľadom na to treba presnejšie vypočítať umiestnenie robota a jeho stav. To plánujeme robiť pomocou vizuálnej informácie vzhľadom na statické body na ihrisku (bránky, rohy). Podstatným bude taktiež vizualizácia a simulácia ťažiska robota v editore.

## Príloha A: Postup práce na projekte

