

Zápisnica č. 9

Téma stretnutia:	Úvodné stretnutie, výber témy	Účastníci:
Miesto:	FIIT STU, softvérové štúdio	Bc. Peter Nosko
Dátum:	25. november 2008	Bc. Dušan Rodina
Čas trvania:	09:00 – 12:00	Bc. Daniel Slamka
Zápisnicu vypracoval:	Bc. Ondrej Ševce	Bc. Peter Smolinský
Stretnutie viedol:	Bc. Daniel Slamka	Bc. Ondrej Ševce
Prílohy:		Bc. Ivan Tomovič

Obsah stretnutia:

- Diskusia ohľadom prezentácie riadenia projektu pre predmet MSI
- Diskusia ohľadom vyjadrenia sa k posudku od tímu č. 1
- Ing. Marián Lekavý navrhol v dokumentácií projektu nasledovné zmeny:
 - do dokumentácie k riadeniu doplniť autorstvo jednotlivých kapitol
 - doplniť plán projektu – mal by obsahovať konkrétne úlohy a graf ich plnenia
 - doplniť plán aj na letný semester
 - detailnejšie technické časti dokumentácie uvádzať ako prílohy, do hlavnej časti dávať koncepty riešení
- Diskusia ohľadom prihlášky do súťaže ISI TP Cup.
- Bc. Peter Smolinský ponúkol možnosť kontaktovať svojho kamaráta z matfyzu, aby nám pomohol s návrhom fyzikálneho modelu robota
- Činorodá diskusia ohľadom konkrétnych krokov pri návrhu a implementácií riešenia:
 - Ing. Marián Lekavý načrtnol problém paralelného vykonávania pohybov (malo by byť riešené na strane robota), ktorým sa budú dávať príznaky indikujúce, ktoré pohyby je možné vykonávať naraz a ktoré nie (sú protichodné, resp. inak konfliktné)
 - Rozhodnutie o alternatíve pre rovnovážny model padlo na fyzikálne vzorce, ktoré budú cyklicky počítané a zoskupené do rovníc charakterizujúcich stav robota
 - Rozobratie čiastkových problémov ohľadom rovnováhy robota:
 - Výpočet relatívnej polohy bodov hráča oproti ťažisku
 - Určenie pohybu, ktorý posunie ťažisko robota do stabilnej oblasti
 - Eliminácia rotácie celého robota
 - Výpočet relatívnych/absolútnych rýchlostí robota a jeho častí
 - Diskusia, či je časť tela robota braná ako hmotný bod alebo priestorové teleso (s rozloženou hmotnosťou do celého objemu)

Zhodnotenie predchádzajúcich úloh

ID	Úloha	Začiatok	Koniec	Stav	Priorita	Zodpovedné osoby
5.1	Vytvoriť modul na výpočet stability robota	-	-	Neaktívna	Vysoká	Bc. Ondrej Ševce, Bc. Peter Smolinský, Bc. Ivan Tomovič
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	-
5.3.2	Implementácia kopania do lopty	28.10.2008	-	Neaktívna	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
5.5	Vytvoriť analyzátor pohybov	-	-	Neaktívna	Nízka	-
7.1	Dorobiť a odovzdať dokumentáciu a riadenie projektu	11.11.2008	13.11.2008	Ukončená	Vysoká	Všetci
7.2	Vytvoriť offline verzie našich zdrojových materiálov	11.11.2008	-	Aktívna	Stredná	Všetci
7.3	Pohl'adať na internete model robota Nao, ktorý je na predaj	11.11.2008	16.11.2008	Aktívna	Nízka	Všetci
8.1	Vypracovať posudok pre tím č.1	18.11.2008	21. 11. 2008	Ukončená	Vysoká	Všetci
8.2	Vypracovanie prihlášky do súťaže ISI TP Cup a jej odovzdanie	18.11.2008	21. 11. 2008	Ukončená	Vysoká	Bc. Daniel Slamka, Bc. Ivan Tomovič

Definovanie nových úloh a cieľov na ďalšie obdobie

ID	Úloha	Začiatok	Koniec	Stav	Priorita	Zodpovedné osoby
9.1	Vykonať úpravy dokumentácie podľa pokynov uvedených v časti obsah stretnutia	25. 11. 2008	-	Aktívna	Vysoká	Bc. Daniel Slamka
9.2	Kontaktovanie fyzika z matfyzu, ktorý nám pomôže s modelom robota	25. 11. 2008	-	Aktívna	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	-

Zhrnutie

Naše deviate stretnutie bolo veľmi činorodé, načrtlo nové smery, ktorými sa bude uberať návrh a implementácia jednotlivých častí robota. Došlo k definovaniu konkrétnej sady úloh, za ktoré sú zodpovední konkrétni členovia tímu. Takisto sme dostali spätnú väzbu na dokumentáciu od Ing. Mariána Lekavého, ktorý aj navrhol zmeny do ďalšej verzie dokumentácie. Stretnutie hodnotíme ako veľmi podnetné a prínosné.