

Zápis 4. stretnutia tímu č. 3

Autor zápisu: Bc. Juraj Jarábek
Dátum: 14.10.2013
Miestnosť: Laboratórium počítačového videnia a grafiky

Prítomní: Vedúci: Ing. Vanda Benešová, PhD.
Členovia tímu: Bc. Peter Hamar
Bc. Juraj Jarábek
Bc. Jakub Mercz
Bc. Marianna Mušínská
Bc. Martin Petluš
Bc. Patrik Polatsek
Bc. Róbert Sabol
Bc. Lukáš Sekerák

Stav zadaných úloh z minulého stretnutia:

ID	Pridelené členovi	Opis úlohy	Stav
1	Martin	zaoberať sa novým modulom, ktorý ma za úlohu vypočítať polohu objektov na okne	Martin sa zaoberal týmto modulom a prišiel s novými nápadi, vypočítanie vzdialenosti a ďalšie srandy, in progress
2	Lukáš	dozerať na vloženie informácií pre architektúru	Bolo to rozpracované a su navrhnuté prvé templatey, menšie problémy s databázou. stále in progress.
3	Patrik	zobrať fotky z google streetview a odskúšať detekciu	Porovnanie bolo vykonané, využil existujúce kódy/metódy, stále in progress.
4	Robo	demo pre rozpoznávanie miest	stále sa pracuje, in progress
5	Marianna a Peťo	pokračovať s OpenGL, odskúšať	spravili sa nejaké

		objavujúce sa a miznúce objekty	animácie, pridanie textu, hýbanie textu, jeho zobrazenie
6	Jakub	zaoberať sa detekciou tváre a spracovávať hĺbkovú informáciu	in progress
7	Juraj	natočiť ďalšie videá, aj mimo mesta, pripojiť k nim GPS informácie, sprístupniť GPS aplikáciu	vyriešené
8	všetci členovia	definovať aké vstupy a výstupy má každý modul	

Priebeh stretnutia:

- najskôr sme si skúsili prehliadnú fóliu s projektorom a vyhnuli, že projekcia na fóliu je príliš silná a video v pozadí nie je dobre vidieť.
- optické preloženie projektorov cez seba aby to dávalo zmysel (aby bol obraz správne preložený)
- vytvorili sme si plán / schému architektúry (vid'. príloha)
 - každý modul by mohol bežať ako samostatný thread
 - Robova android aplikácia pre gestá by bola ako samostatná časť (resp. jediná externá časť) a komunikovala s programom cez TCP protkol (zatiaľ budeme)
- diskutovali sme hlbšie o celej architektúre, podrobnejšie rozvrhnutie modulov
- dohodli sme sa na dlhodobejšie:
 - registrácia obrazu/kalibrácia (lokálne deskripty), najskôr sa budeme hrať staticky akože auto stojí
- Dohodli sme sa na dvojiciach pre code review:
 - Peter - Marianna
 - Juraj - Robo
 - Jakub - Lukáš
 - Martin - Patrik

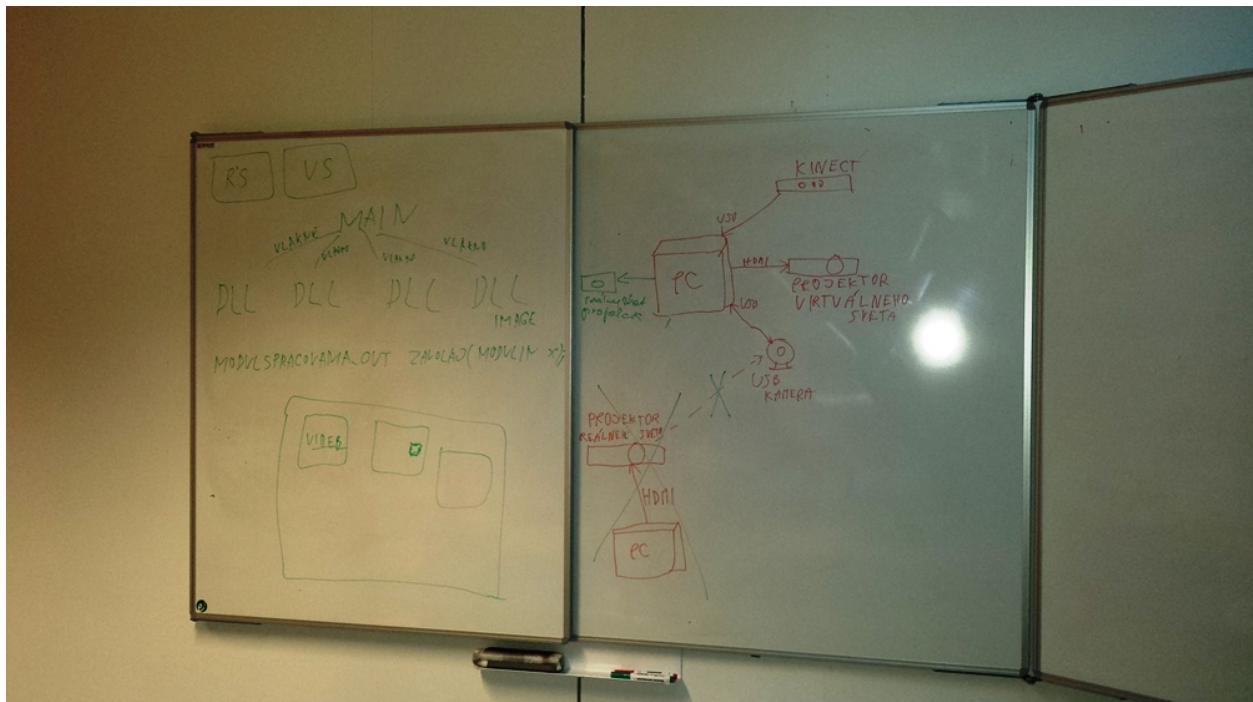
Úlohy do ďalšieho stretnutia:

ID	Pridelené členovi	Opis úlohy
1	Juraj	pozrieť si projekt s Robom

2	Lukáš	pohrať sa s databázou, sql lite
3	Patrik	registrácia obrazu/kalibrácia (lokálne deskripty) ako prioritá neskôr detekcia
4	Martin	Zastavit za krapcom a vytvorit prototyp na demonstrovanie vypoctov polohy hlavy v Matlabe
5	Marianna a Peťo	využiť openCV, začať nejakú najlahšiu hru
6	Robo	TCP Lukášovi, gestá a hlas
7	Jakub	zaoberať sa detekciou tváre a spracovávať hĺbkovú informáciu
8	všetci členovia	

Prílohy:

Príloha A. Návrh architektúry



Príloha B. Nová nástenka

