

## FIIT STU

JQL Query: project = Robocup\_tp09 AND Sprint = "Sprint 8" AND (component = 'Team\_09')

Sorted by: Key descending

Displaying issues 1 to 13 of 13 matching issues. as at: 11/Apr/14 11:22 PM

T	Key	Components	Summary	Assignee	Reporter	P	Status	Resolution	Created	Updated	Due	Description
	ROBOCUPTP-204	Team_09	Chodza na urcitu poziciu	Stefan Linner	Stefan Linner		In Progress	Unresolved	02/Apr/14	10/Apr/14		Preimplementovany highskill Walk stale nechodi na definovanu poziciu. Chodza za loptou relativne funguje, kedze relativny ciel chodze je vzdy lahko viditelny, a nie je potrebne vypocitavat relativny ciel z pozicie agenta, ktora je v triede AgentModel vypocitavana velmi pofiderno. Potrebna funkcia na ziskanie relativnej pozicie ciela chodze je AgentModel.relativize(globalny_ciel_vzhladom_na_suradnicovu_sustavu). Tato funkcia vsak vracia velmi zasumene vysledky a niekedy uplne odveci. Pravdepodobne koli zlemu vypocitavaniu pozicie agenta.
	ROBOCUPTP-201	Team_09	Zápisnica č. 17	Stefan Linner	Stefan Linner		Resolved	Done	27/Mar/14	27/Mar/14	28/Mar/14	
	ROBOCUPTP-198	Team_09	ROBOCUPTP-161 Aktualizácia wiki	Unassigned	Roman Moravcik		Open	Unresolved	20/Mar/14	09/Apr/14		Keďže viacerí členovia tímu mali problém so závislosťami projektu, je prepísaný projektový súbor projektu Jim a vytvorený príkladný projektový súbor s názvom ".project.sample". Príklad použitia a prisôsobenia tohto súboru pre niekoho, kto nemá problémy s dodatočnými plugin-my v IDE, aj príklad použitia a prispôsobenie pre niekoho, kto má dodatočné plugin-y v IDE, je potrebné uviesť do Wiki.
	ROBOCUPTP-197	Team_09	Build a závislosti medzi projektami	Tomas Nemecek	Roman Moravcik		Resolved	Fixed	20/Mar/14	24/Mar/14		
	ROBOCUPTP-196	Team_09	Optimalizácia highskill-u Kick	Roman Moravcik	Roman Moravcik		In Progress	Unresolved	20/Mar/14	10/Apr/14		Kick aktuálne nepočíta s natočením sa k lopte. Architektúra je postavená podľa zlej implementácie Walk takže je potrebné Kick upraviť aby používal dohodnutú architektúru pre highskill.
	ROBOCUPTP-195	Team_09	ROBOCUPTP-193 Optimalizácia Walk - turbo walk	Stefan Linner	Roman Moravcik		Resolved	Done	20/Mar/14	02/Apr/14		Turbo walk má špecifiká ktoré pri jeho používaní je potrebné vziať do úvahy tj. napr. stabilizácia hráča pred spustením pohybu a minimálne korekcie smeru po rozbehnutí agenta. Tiež funkcia pre výpočet suitability musí počítat s minimálnou vzdialenosťou od ktorej je tento typ chôdze vhodný.
	ROBOCUPTP-194	Team_09	Videá a ukážky projektu RoboCup	Filip Blanarik	Roman Moravcik		In Progress	Unresolved	20/Mar/14	10/Apr/14		Je potrebné vytvoriť videá a ukážky zo simulácie na prezentačné účely.
	ROBOCUPTP-193	Team_09	Preimplementovanie architektúry Walk	Stefan Linner	Roman Moravcik		Resolved	Done	20/Mar/14	30/Mar/14		Walk je síce optimalizovaný avšak nie je správne implementovaný vzhľadom k navrhnutej architektúre. Je potrebné ho upraviť aby dodržiaval dohodnutú architektúru. Tiež je potrebné vrátiť taktiku AttackLeft do stavu pred aktuálnou implementáciou Walk tak aby bola použitá správna architektúra Walk.
	ROBOCUPTP-192	Team_09	Vytvorenie highSkill-u pre beam	Stefan Horvath	Roman Moravcik		Resolved	Done	20/Mar/14	27/Mar/14		Je potrebné vytvoriť samostatný highskill pre beam aby ho bolo možné volať z taktiky.
	ROBOCUPTP-191	Team_09	Oprava výpočtu či agent leží	Martin Markech	Roman Moravcik		In Progress	Unresolved	20/Mar/14	10/Apr/14		Funkcia isOnGround používa hodnoty z akcelerometra ktoré sú ale nesprávne spracované takže agent dostáva aj počas chôdze stav že leží.
	ROBOCUPTP-190	Team_09	Aktualizácia backlogu	Roman Moravcik	Roman Moravcik		Resolved	Fixed	20/Mar/14	25/Mar/14		
	ROBOCUPTP-189	Team_09	Vytvorenie používateľskej príručky	Roman Moravcik	Roman Moravcik		Open	Unresolved	20/Mar/14	10/Apr/14		K súčasnej architektúre je potrebné vytvoriť pre používateľa - developera príručku ktorá bud obsahovať popis, čo kde treba pridať / upraviť a etc. pri pridávaní napr. nového highskillu alebo konkrétne kopu.

11.4.2014

FIIT STU

 ROBOCUPTP-161 Team\_09 dokumentacia Michal Tomas  
highskillov Blanarik Nemecek   In Progress Unresolved 09/Mar/14 10/Apr/14

dopisanie dokumentacie k highskilom do javadocu, wiki a dokumentacie k dielu  
Zahŕňa zdokumentovanie všetkých zmien vykonaných na projekte tak, aby pri odovzdávaní produktu bola zákazníčkovi poskytnutá dokumentácia adekvátnej kvality a rozsahu.