
















## FIIT STU

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

Sorted by: Key descending

Displaying issues 1 to 11 of 11 matching issues. as at: 21/Mar/14 12:38 PM

| T  | Key                           | Components | Summary   | Assignee          | Reporter       | P   | Status   | Resolution        | Created   | Updated   | Due | Description   |
|--|-------------------------------|------------|---|-------------------|----------------|---|--|-------------------|-----------|-----------|-----|---|
|    | <a href="#">ROBOCUPTP-198</a> | Team_09    | <a href="#">ROBOCUPTP-161 Aktualizácia wiki</a>               | <i>Unassigned</i> | Roman Moravcik |    |  Open   | <i>Unresolved</i> | 20/Mar/14 | 21/Mar/14 |     |   |
|    | <a href="#">ROBOCUPTP-197</a> | Team_09    | <a href="#">Build a závislosti medzi projektami</a>           | Tomas Nemecek     | Roman Moravcik |    |  Open   | <i>Unresolved</i> | 20/Mar/14 | 20/Mar/14 |     |   |
|    | <a href="#">ROBOCUPTP-196</a> | Team_09    | <a href="#">Optimalizácia highskill-u Kick</a>                | Roman Moravcik    | Roman Moravcik |    |  Open   | <i>Unresolved</i> | 20/Mar/14 | 20/Mar/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.  |
|    | <a href="#">ROBOCUPTP-195</a> | Team_09    | <a href="#">ROBOCUPTP-193 Optimalizácia Walk - turbo walk</a> | <i>Unassigned</i> | Roman Moravcik |    |  Open   | <i>Unresolved</i> | 20/Mar/14 | 20/Mar/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. |
|  | <a href="#">ROBOCUPTP-194</a> | Team_09    | <a href="#">Videá a ukážky projektu RoboCup</a>               | Filip Blararik    | Roman Moravcik |  |  Open | <i>Unresolved</i> | 20/Mar/14 | 20/Mar/14 |     | Je potrebné vytvoriť videá a ukážky zo simulácie na prezentačné účely.  |
|  | <a href="#">ROBOCUPTP-193</a> | Team_09    | <a href="#">Preimplementovanie architektúry Walk</a>          | Tomas Nemecek     | Roman Moravcik |  |  Open | <i>Unresolved</i> | 20/Mar/14 | 20/Mar/14 |     | Walk je síce optimalizovaný avšak nie je správne implementovaný vzhľadom k navrhutej architektúre. Je potrebné ho upraviť aby dodržiaval dohodnutú architektúru. Tiež je potrebné vrátiť taktiku AttackLeft do stavu pred aktuálnou   |

|  |                               |         |  |                 |                |   |            |           |           |  |
|--|-------------------------------|---------|--|-----------------|----------------|---|------------|-----------|-----------|--|
|  | <a href="#">ROBOCUPTP-192</a> | Team_09 | <a href="#">Vytvorenie highSkill-u pre beam</a>    | Stefan Horvath  | Roman Moravcik |   Open        | Unresolved | 20/Mar/14 | 21/Mar/14 | implementáciou Walk tak aby bola použitá správna architektúra Walk.  |
|  | <a href="#">ROBOCUPTP-191</a> | Team_09 | <a href="#">Oprava výpočtu či agent leží</a>       | Martin Markech  | Roman Moravcik |   Open        | Unresolved | 20/Mar/14 | 20/Mar/14 | Funkcia isOnGround používa hodnoty z akcelerometra ktoré sú ale nesprávne spracovávané takže agent dostáva aj počas chôdze stav že leží.   |
|  | <a href="#">ROBOCUPTP-190</a> | Team_09 | <a href="#">Aktualizácia backlogu</a>              | Roman Moravcik  | Roman Moravcik |   In Progress | Unresolved | 20/Mar/14 | 20/Mar/14 |  |
|  | <a href="#">ROBOCUPTP-189</a> | Team_09 | <a href="#">Vytvorenie používateľskej príručky</a> | Roman Moravcik  | Roman Moravcik |   Open        | Unresolved | 20/Mar/14 | 20/Mar/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.                                     |
|  | <a href="#">ROBOCUPTP-161</a> | Team_09 | <a href="#">dokumentacia highskillov</a>           | Michal Blararik | Tomas Nemecek  |   In Progress | Unresolved | 09/Mar/14 | 21/Mar/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 zákazníkovi poskytnutá dokumentácia adekvátnej kvality a rozsahu. |