

Project	Type	Key	Title	Date	Username	Time Spent (h)	Comment
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-165</a>	Analýza nefunkčnosti anotácií v test frameworku	8.4.2015 17:33	Martin Vrabec	2	
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-165</a>	Analýza nefunkčnosti anotácií v test frameworku	9.4.2015 21:01	Martin Vrabec	1	
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-165</a>	Analýza nefunkčnosti anotácií v test frameworku	10.4.2015 18:32	Martin Vrabec	1	
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-165</a>	Analýza nefunkčnosti anotácií v test frameworku	12.4.2015 20:06	Martin Vrabec	1	
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-165</a>	Analýza nefunkčnosti anotácií v test frameworku	13.4.2015 17:25	Martin Vrabec	1	Vytváranie dokumentácie
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-164</a>	Príprava taktík na turnaj	7.4.2015 14:18	Juraj Simek	1	Spisanie dokumentácie do finálnej podoby a jej doplnenie do dokumentácie inžinierskeho diela
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-164</a>	Príprava taktík na turnaj	7.4.2015 18:36	Juraj Simek	1,167	nerozumiteľný proces - nahradenie otáčania o 20° v pickLowSkill() vo Walk za otáčanie o 10° v prípade DistanceBit, nakoľko aj pre DistanceLess aj DistanceBit bol uhol 20°. DistanceBit má zrejme slúžiť na menšie otočenie, efekt pri smerovaní na loptu ale nie je dostatočný. - Pri otáčaní o 180° vieme, že sa má agent otočiť voči nejakému vektoru (-X, 0), kde X > 3, od tohto vektora bude treba zistiť uhol agenta - v AgentModel je len getPosition(), bližšie bude treba preskúmať metódy getRotation() - na toto turnajové otáčanie treba vytvoriť HighSkill
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-164</a>	Príprava taktík na turnaj	10.4.2015 16:40	Juraj Simek	1,75	Upravoval som taktiku Turn180 pre otáčanie agenta v turnaji, vytvoril som preto HighSkill TurnToVector
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-164</a>	Príprava taktík na turnaj	11.4.2015 10:07	Juraj Simek	0,583	Uprava taktiky Turn180, dokumentovanie zdrojového kódu a dokumentovanie taktiky Turn180 do dokumentácie
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-163</a>	Vylepšenie GUI loggera	7.4.2015 18:04	Juraj Simek	0,167	Opravenie pridávania logovacích levelov pri načítaní nastavení z logger_gui_conf.properties
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-162</a>	Zisťovanie údajov v TestFrameworku	8.4.2015 11:44	Peter Filipek	2,75	Oboznámenie sa s Testframework. Získanie údajov o pozícii hráča. Jednoduchý prototyp funkcie ktorá mera čas za ktorý robot prejde z bodu A do bodu B. Skusanie nasmerovať robota na konkrétny bod. Riešenie pluginu pre GUI.
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-162</a>	Zisťovanie údajov v TestFrameworku	12.4.2015 13:06	Peter Filipek	3,25	- Uprava prototypu - Príprava GUI - Začlenenie prototypu do TestFrameworku - Testovanie
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-162</a>	Zisťovanie údajov v TestFrameworku	12.4.2015 20:41	Peter Filipek	1,5	Finalizácia - dokončenie GUI - malé upravy na doladenie funkcie
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-162</a>	Zisťovanie údajov v TestFrameworku	13.4.2015 18:18	Michal Segec	7	Analýza GUI test frameworku, doplnenie taktiky z turnaja. Pokus o implementáciu funkcie pre meranie vzdialenosti kopu do lopty. Pre tento účel som vytvoril pole, kde sa dá určiť počet meraní. Cieľom bolo vytvoriť testovanie, kedy by v priebehu jednej hry, bez resetovania hráča mohli prejsť všetky merania. Implementácia ale nebola úplne funkčná a na základe stretnutia ani nie je potrebná, keďže je lepšie keď je stanovená fixná pozícia lopty, kedy je hráč nabeamovaný k nej a nie náhodný spôsob dojdania k lopte.
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-161</a>	Doplnenie dokumentácie	12.4.2015 12:11	Metod Rybar	2	Vkladanie dokumentácie do šablony
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-161</a>	Doplnenie dokumentácie	12.4.2015 15:31	Metod Rybar	0,5	
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-161</a>	Doplnenie dokumentácie	12.4.2015 16:24	Metod Rybar	1	
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-160</a>	Analýza planera	7.4.2015 11:35	Miroslav Wolf	2	Oboznámenie sa s plannerom - pozrel som si dokumentáciu na wiki, študoval som si kód a logy týkajúce sa highskill plannera. Z logov je vidno že v queue v plannery je väčšinou 1-3 highskillov ako "walkfast", "walkslow", "getup", "kick", "localize"... Pozrel som si ako fungujú javovské funkcie peek(), peekFirst(), peekLast() a poll. peek() a peekFirst() - vráti prvý highskill z queue no nevymaže ho z fronty, peekLast() - vráti posledný highskill z queue no nevymaže ho z fronty, pool() - vráti prvý highskill z queue a vymaže ho z fronty. Na pridávanie highskillov do queue sa používajú funkcie addFirst a addLast, pričom addFirst preruší aktuálne vykonávaný highskill a začne sa hneď vykonávať pridávaný highskill bez toho aby bol ten predoslý ukončený na čo si treba dať pozor. Funkcia currentHighSkill() vracia vykonávaný highskill - resp. prvý highskill z queue. Funkcia clearHighSkillQueue() - vycisti aktuálnu frontu. Metóda Control() - je volaná vždy keď prichádza správa zo servera a malo by sa v nej zisťovať či agent padol a dokončovať prerušene highskillly. Ukončovanie highskillov sa rieši vo funkcii execute().

<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-160</a>	Analýza planera	7.4.2015 12:25	Miroslav Wolf	0,5	Skusal som si robiť logy pri rôznych taktikách. Možno by bolo dobre spraviť debugovaciu taktiku kde by sa stále planoval iba pohyb so ZMP + vstavenie keď agent padne ako je to teraz napríklad v taktike FastWalkTactic.
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-160</a>	Analýza planera	13.4.2015 13:27	Miroslav Wolf	0,5	Prezrel som si dokumentáciu minuloročného tímu Gitman, ktorý planovac upravovali. Zdá sa že ho o dost vylepsili a najmä odstránili časť z rubry. Namiesto ArrayList-u použili LinkedBlockingDeque čo im umožnilo pridávať aj na začiatok aj na koniec radu a tak im to pomohlo keď potrebovali naplanovať highskill na začiatok radu. Planovacie beží v samostatnom vlákne a volá sa v každej iterácii cyklu ak sú na vstupe dáta zo servera. V dokumentácii gitmanov je tiež opis metód použitých v planovacom.
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-160</a>	Analýza planera	13.4.2015 13:43	Miroslav Wolf	0,333	Spravil som si logy pred vykonaním a vymazaním highskillu z planovacieho a po vykonaní a vymazaní aby som si overil či sa rad posúva správne a či je na rade ďalší požadovaný highskill z radu. Vyzerá že to funguje správne, po vymazaní prvého highskillu z radu sa na prvé miesto dostane druhý highskill. Výnimkou je keď sa niektorí highskill naplanujú hneď na začiatok radu a teda predbežne ostatné highskill ako napríklad najčastejšie highskill getUp na postavenie robota ak padol, čo je v poriadku.
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-160</a>	Analýza planera	13.4.2015 14:52	Miroslav Wolf	0,5	K úlohe som vytvoril krátku dokumentáciu.
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-160</a>	Analýza planera	13.4.2015 17:15	Metod Rybar	1	Analýza vykonávania pohybov pomocou execute
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-160</a>	Analýza planera	13.4.2015 17:28	Metod Rybar	1	Zapísanie zistení do dokumentácie
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-159</a>	Implementácia pohybu lopty v TestFrameworku	7.4.2015 14:10	Miroslav Wolf	1	Analýzoval som funkciu pre simulované kopnutie lopty ktorú nám poskytol diplomant Matej Kováč. Pridal som do testframeworku tlačítko a combobox pre danú funkciu - pre nastavenie smeru a rýchlosti lopty a pre spustenie funkcie. Samotná funkcia však ešte zatiaľ nie je naimplementovaná.
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-159</a>	Implementácia pohybu lopty v TestFrameworku	7.4.2015 20:13	Miroslav Wolf	0,75	Pridal som funkciu pre simulované kopnutie do testframeworku podľa Mateja Kováča. Funkcia už funguje. Boli vytvorené dve nové triedy BallState a ShootingSimulation.
<a href="#">Infinity</a>	Story	<a href="#">INFINITY-159</a>	Implementácia pohybu lopty v TestFrameworku	12.4.2015 11:34	Miroslav Wolf	0,333	Pre úlohu som vytvoril krátku dokumentáciu.
<b>Total</b>						36,583	