

IJA 2023-24 (Úkol 2)

Vedúci tímu: Matúš Moravčík, xmorav48

Člen tímu: -

Člen tímu: -

Priority: Najvyššia priorita = 5, najnižšia priorita = 1

Zelene podfarbené sú vyriešené požiadavky (odovzdané v 2. úkolu)

Zoznam implementovaných požiadavkou

Priorita	Požiadavka	Vlastník (má na starosti)	Predpokladaný termín
5	Vytvorený základný model pre prostredie, prekážky a rôzne typy robotov. Existujú príslušné triedy a rozhrania, prekážky a roboty je možné vložiť do prostredia.	Matúš Moravčík	22.03.2024
5	Prostredie s prekážkami a robotmi je možné načítať zo súboru	Matúš Moravčík	23.03.2024
5	Autonómny robot je schopný detekovať prekážku vo zvolenej vzdialenosti	Matúš Moravčík	23.03.2024
5	Simuláciu je možné pozastaviť a opätovne spustiť	Matúš Moravčík	29.03.2024
5	Vytvorené layout a GUI aplikácie. Zahrnuje GUI pre prostredie, robotov, prekážky a ovládaciú hornú lištu aplikácie	Matúš Moravčík	30.03.2024
5	Možnosť zvoliť si ovládacieho robota zmenou autonómneho robota. Ovládanie robota pomocou šípok a GUI ovládača	Matúš Moravčík	10.04.2024
5	Možnosť vymazávať a upravovať robotov	Matúš Moravčík	20.04.2024

Zoznam neimplementovaných požiadavkou

Priorita	Požiadavka	Vlastník (má na starosti)	Predpokladaný termín
4	Prehrávanie simulácie dozadu	Matúš Moravčík	22.04.2024
3	Detekcia kolízie s prekážkou pod neortogonálnym uhlom	Matúš Moravčík	28.04.2024
3	Možnosť priblíženia a vzdialenia simulácie. Posúvanie kamery po hracom poli	Matúš Moravčík	28.04.2024
2	Pri ovládaní robota bude kamera automaticky sledovať daného robota	Matúš Moravčík	01.05.2024

Prehrávanie simulácie dozadu nesprávne spracováva zmeny údajov robotov alebo prekážok počas simulácie.

Zvyšné požiadavky neboli implementované z časových dôvodov.