

Was wurde bisher erledigt?

Unser Team hat die grobe Planungsphase abgeschlossen, dabei haben wir uns auf folgende Termine / Ziele geeinigt:

1. Sprint 01.04 - 19.04

-->Architektur & Grundlegende Fortbewegung: Dazu zählen das Fahren einer bestimmten Distanz, sowohl gerade als auch Kurven (mit bestimmten Radius/Gradanzahl). Sowie das umdrehen des Roboters.

2. Sprint 22.04 - 03.05

--> Fortgeschrittene Fortbewegung: Auslesen der Ultraschallsensoren und darauf reagieren, Regelung der Geschwindigkeit, Hinderniserkennung, Anti-Stuck-System (Entkommen aus Sackgasse), Einbau eines Koordinatensystems.

3. Sprint 06.05 - 17.05

--> Testing und bugfixing des bisherigen Codes

Weitere Sprints wurden noch nicht geplant, da wir noch nicht wissen in welche Richtung wir dann weiter gehen wollen, wenn wir das dann implementiert haben. Beziehungsweise wollten wir uns dann auch mit Ihnen absprechen, wenn wir so weit sind.

Diese groben Punkte haben wir mittels Planungspoker geschätzt. Siehe angehängte Datei.

Weiters wurde wie bereits erwähnt das Azure-Projekt, das GIT-Repository, Coding Conventions und eine erste Continuous-Integration Pipeline in Azure angelegt, diese muss aber noch angepasst werden.

Was wird diese Woche passieren?

Diese Woche wollen wir die groben Punkte des ersten Sprints feiner aufteilen und uns eine erste Architektur für das Projekt überlegen.