ID: Secuencia\_Sprint.Tareas\_paralelas.Secuencia\_Tarea

1. Funcionalidad de relleno de vanos con puntos insuficientes

|  |  |
| --- | --- |
| ID: 1.1.1 fit\_data\_parameters | Función creación de database de parámetros de vanos completos o parcialmente incompletos (alguno de los tres vanos faltante) con x e y de vano |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: dataframe |
| DESCRIPCIÓN: Incluir los sin apoyos y los de incomplete\_vanos. Recorrer todo el dataset. | |
| TIEMPO: | |

|  |  |
| --- | --- |
| ID: 1.1.2 | Función fit catenaria con a y 2 puntos. |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: |
| DESCRIPCIÓN: Incluir los sin apoyos y los de incomplete\_vanos. Recorrer todo el dataset. | |
| TIEMPO: | |

|  |  |
| --- | --- |
| ID: 1.2.1 | Hacer función básica para ajuste de vanos que se llame dentro de fit\_vano en la zona de curve\_fit |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: |
| DESCRIPCIÓN: Corregir el problema de que ahora estamos prediciendo las posiciones de los puntos LIDAR, en su lugar hacer una línea de puntos equidistante. | |
| TIEMPO: | |

|  |  |
| --- | --- |
| ID: 1.2.2 fill\_vano\_group | Función relleno de vanos vacíos y completos, cálculo de parámetro a de los vanos paralelos de los 3 adyacentes, si no hay adyacentes, cálculo de los 5 vecinos más cercanos. |
| INPUTS: dataset completo .json |
| OUTPUTS: dataset completo .json |
| DESCRIPCIÓN: Incluir los sin apoyos y los de incomplete\_vanos. Recorrer todo el dataset. | |
| TIEMPO: | |

|  |  |
| --- | --- |
| ID: 1.3.2 | Incluir extremos de los puntos de apoyo en la nube de puntos para el fit |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: |
| DESCRIPCIÓN: | |
| TIEMPO: | |

2. Análisis de errores de casos con puntos suficientes, pero con fit incorrecto.

|  |  |
| --- | --- |
| ID: 2.1.1 | Análisis de los grupos de errores. |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: |
| DESCRIPCIÓN: | |
| TIEMPO: | |

|  |  |
| --- | --- |
| ID: 2.1.2 | Corrección de los grupos de errores |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: |
| DESCRIPCIÓN: | |
| TIEMPO: | |

3. Puntuación de cómo de bien lo ha hecho el LIDAR

|  |  |
| --- | --- |
| ID: 2.1.2 | Elaborar una puntuación de cómo de bien lo ha hecho el LIDAR en cada vano para identificarlos |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: |
| DESCRIPCIÓN: Incluir los sin apoyos y los de incomplete\_vanos y también introducir la proporción de puntos separados por el clustering. | |
| TIEMPO: | |

4. Estructura orientada a objetos.

|  |  |
| --- | --- |
| ID: |  |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: |
| DESCRIPCIÓN: | |
| TIEMPO: | |

5. Interfaz o despliegue

|  |  |
| --- | --- |
| ID: |  |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: |
| DESCRIPCIÓN: | |
| TIEMPO: | |