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

0. Básico

|  |  |
| --- | --- |
| ID: 0.1.1 | Eliminar de los análisis los vanos referidos en los txt, recogerlos formalmente en un csv o similar para descartarlos |
| INPUTS: |
| OUTPUTS: txt con listas |
| DESCRIPCIÓN: | |
| TIEMPO: | |

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: data, index sublist |
| OUTPUTS: list of index (0,1 or 2) that are not fitted, and dataframe of parameters with its own index (id\_vano + 0,1 or 2) |
| 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 para |
| 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, ¿la curva no debe pasar por los apoyos geoposicionados o no? (directamente lidar) | |
| 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 de alguna forma |
| 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. Introducir rmse entre su polilínea y la nuestra. | |
| TIEMPO: | |

4. Estructura orientada a objetos.

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

5. Interfaz o despliegue

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