

2015-11-03(화)

- 유즈케이스 모델링을 하기위해 모임
- 액터를 찾기위한 토론 시작
 - User만 있으면 된다
 - > 시스템 외부 요소로써 로봇을 반영해야한다는 의견. 동의
 - > 액터는 User & Robot 으로 결정
- 각 액터가 상호작용하는 사용사례 찾기
 1. 지도 초기화?
 - 초기화라는 말이 적절한가에 대한 논의.
 - 초기화 보다는 재난 지역에 대한 정보를 입력한다는 표현이 적절
 - 첫번째 시나리오 : Input Disaster map info (User)
 2. 로봇에게 탐사 명령을 내리는 걸 어떻게 연결 시켜야 하나?
 - 메세지 흐름은 나중에 생각하고 기능에 집중해서 유즈케이스를 짜자
 - 그럼 User가 move 명령을 주고, 그 명령이 Robot에 전달되는 걸로.
 3. 숨겨진 위험지역에 대한 처리
 - 새로운 장애물을 발견하면 알람을 줄것인가?
 - 지도를 실시간으로 업데이트하면 그럴 필요는 없을듯
 - 그럼 Update a map으로 사용사례를 정의하자

2015-11-10(화)

- 각 유즈케이스에 대한 상세 설명을 시퀀스도로 표현할 수 있나?
 - 시퀀스도는 설계가 이루어져야할 것 같은데...
 - 그러면 유즈케이스 시나리오 설명을 시퀀스도 형식을 빌려 하자
 - 유즈케이스 별로 작성한다. 우리 3개의 설명이 필요하겠다
- 유즈케이스 수정
 - Update Map 의 경우 액터 2개가 관여되는데, 시퀀스도의 끝이 액터가 될 수 있나?
 - 새로운 지역 탐사 정보 & user에게 보여주기...
 - 액터 -> 시스템 -> 액터 (로봇 -> 시스템 -> 유저) 로 그냥 update랑 show map 을 묶자
- 설계서 작성 논의 / 시퀀스도 외에 다른 다이어그램
 - 클래스도, 아키텍처도 부터.
 - SIM이랑 ADD-ON은 눈에 딱 드러나니까 먼저 작성해본다.

2015-11-12 (목)

- 발표 전 설계서 내용 확정해야함
 - 부족한 부분 : 상태전이도, 아키텍처도는 패키지 안에서 관계까지. 클래스도 메소드, 변수 추가
 - 홍진이형이 한글파일 전체적인 양식에 맞추어 작성
 - 내가 다듬어서 최종안 공유

2015-11-17(화)

- 요구분석부터 SRS 다시.
 - SIM이랑 ADD-ON역할 혼동 이 둘만 고치면 됨

- 센싱=Sim, Add-on은 지도 제어&SIM에 움직임 명령... 이렇게만 하고 설계서 다시 작성하기

2015-11-20(금)

- 각자 코딩 시작
 - 홍진이형 : Mapviewer, 현우형 : 알고리즘, 창현: inputFrame
 - 최대한 빨리해서 깃에 올리고, 카톡으로 보고할 것.
 - 다음주에 모여서 메시지 주고받는 것 까지 합칠 수 있도록

2015-11-30(월)

- 합치는 중. inputframe에서 전달 후 mapviewr 띄우기 까지 ok
- 알고리즘은 문제 없음. 마지막에 적용만.

2015-12-02(수)

- 현우 형 최종 합치기 완료.
 - 이제 다듬기만 하면 됨
 - 탐색 완료하고 나서 처리. 재입력 받도록 -> Finish관련된 메소드 하나 추가할 것.
 - 이번 주 내로 SRS다듬고, 코드 정리까지 끝내기로