

## IJA 2023-24 (Úkol 2)

Vedoucí týmu: Ferda Mravenec, xmrave00

Člen týmu: Brouk Pytlík, xpytli00

Člen týmu: -

Priority: Nejvyšší priorita = 5, nejnižší priorita = 1

Zeleně podbarvené jsou vyřešené požadavky (odevzdané v 2. úkolu).

### Seznam požadavků

Priorita	Požadavek	Vlastník (má na starosti)	Předpokládaný termín
5	Vytvořený základní model pro prostředí, překážky a různé typy robotů. Existují příslušné třídy a rozhraní, překážky a roboty lze vložit do prostředí.	F. Mravenec	22.03.2024
5	Prostředí lze načíst ze souboru	Brouk Pytlík	22.03.2024
5	Autonomní robot detekuje překážky ve směru natočení v zadané vzdálenosti.	Brouk Pytlík	04.04.2024
5	Demonstrace dosud implementovaných částí v rámci 2. úkolu.	všichni	04.04.2024
5	Autonomní robot se plynule pohybuje v prostředí a vyhýbá se překážkám.	F. Mravenec	08.04.2024
5	Vytvořeno základní GUI: plocha prostředí, překážky, roboti. Pohyb autonomního robota je plynule zobrazován.	...	...
5	Dálkového robota lze ovládat klávesnicí.	...	...
2	Dálkového robota lze ovládat myší.	...	...