

# IJA 2023-24 (Úkol 2)

Vedoucí týmu: Boris Semanco, xseman06

Člen týmu: Jakub Pogádl, xpogad00

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.	xpogad00	22.03.2024
5	Autonomní robot detekuje překážky ve směru natočení v zadané vzdálenosti.	xseman06	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.	všichni	07.04.2024
5	Vytvořeno základní GUI: plocha prostředí, překážky, roboti. Pohyb autonomního robota je plynule zobrazován.	xpogad00	07.04.2024
5	Dálkového robota lze ovládat klávesnicí.	všichni	1.5.2024
4	Prostředí lze načíst/uložit ze souboru	všichni	2.5.2024
3	Vkládání robotov/překážek pomocí GUI	všichni	18.4.2024
4	Spouštění a zastavování simulace	všichni	25.4.2024