***DAILY SCRUM***

**Mercredi 31/03/2021 - 9h :**

***Rémi, java :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Récupère URI et sauvegarde dans une variable
* Arrive à communiquer avec le serveur

Reste à faire :

* Finir fonctions java et communiquer avec le web service
* rassembler code IHM et java

***Abdelhak, web services et base de données :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

Web Services :

* addPatient(), addMedicine() (ID,name), aetMedicine(), getPatient()

Base de données :

* Création de la base de données
* Fonctions attribuées : addPatient(), addMedicine() (ID,name), setMedicine(), getPatient()

Reste à faire :

* Reprise des commandes de base dans la base de données

***Antonin, Superviseur :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Fenêtre graphique qui apparaît au lancement du programme
* Champs pour renseigner numéro sécurité sociale, noms médicaments,
* Sélectionner numéro de chambre
* Bouton permettant la validation des champs renseignés

Reste à faire :

* Ajout ID médicament, mettre les numéros de chambre en dur, ajout d’onglets

***Romain et Adrian, Robot :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Câblage et mise en place des capteurs
* Déclaration des capteurs dans le programme du robot
* Ebauche du programme

Reste à faire :

* Finir de mettre en place les différents déplacement du robot
* Mettre en place la communication Wifi afin de permettre de récupérer les données JSON sur une API

***Jeudi 01/04/2021 - 9h***

***Rémi, java :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Fonctions implémentées : Ajouter Patient, Médicament, Condition
* Envoyer le chemin que devra parcourir le robot au web service (1ère partie)

Reste à faire :

* Finir envoie du chemin du robot au web service
* Mettre le programme au propre avec IHM

***Abdelhac, web services et base de données :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

Web Services :

* Résolution des problèmes de communication avec la base de données

Base de données :

* Création d’une nouvelle table "hôpital"

Reste à faire :

* Adapter le code selon la nouvelle table ajoutée dans la base de données
* Ajouter de nouvelles routes dans l’API

***Antonin, Superviseur :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Ajout ID médicament
* Les numéros de chambre en dur
* Ajout d’onglets
* Ajout menu déroulant des numéros de semaine
* Possibilité de choisir l’état du patient (Guéri, statu quo, mort)

Reste à faire :

* Changer format numéro de semaine
* Communication avec le web services

***Romain et Adrian, Robot :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Programme de suivi de ligne
* Détection des intersections
* Mise au propre du programme
* Ajout de commentaires

Reste à faire :

* Mettre en place la communication Wifi afin de permettre de récupérer les données JSON sur une API

***Mardi 06/04/2021 - 9h***

***Rémi, java :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Interface swing fonctionnelle avec fonction getOrder + BDD (saisie patient + médicament)

Reste à faire :

* Implémentation sur interface FX
* getPosition()
* Statistiques avec les données

***Abdelhac, web services et base de données :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

Web Services :

* Documentation du code et de l’API
* fonctions getPath() et setPath()
* fonctions getOrder() et setOrder()

Base de données :

* Modification de la base de données

Reste à faire :

* Adapter la modification de la base de données
* fonction getStat()

***Antonin, Superviseur :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Passage de l’interface swing en FX
* Ajout nouveaux onglets (Status, Statistiques, Robot)

Reste à faire :

* Finir migration interface de swing à FX
* Corps des onglets statistiques et robot à réaliser

***Romain et Adrian, Robot :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* getOder()
* getPath()
* Communication wiffi
* Lecture JSON sur serveur

Reste à faire :

* Enchaîner les trajets et demi-tour
* setPosition()
* Collision

***Mercredi 07/04/2021 - 9h***

***Rémi, java :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Implémentation du superviseur avec le web service pour prototype

Reste à faire :

* Terminer les fonction java (getPosition(), getHistory(), getNode())

***Abdelhac, web services et base de données :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

Web Services et Base de données :

* fonctions setPosition() et getPosition()
* fonctions setNode() et getNode()

Reste à faire :

* Améliorer setPosition()
* Améliorer getNode() et setNode()

***Antonin, Superviseur :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Migration swing vers java FX est terminé
* Ajout librairies permettant le fonctionnement du superviseur sur le git

Reste à faire :

* Statistiques des médicaments
* Statistiques mouvement robots

***Romain et Adrian, Robot :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* setPosition()
* Enchaînement des trajets

Reste à faire :

* Tester la fonction setPosition()
* setNode() / getNode()
* Collision

***Jeudi 08/04/2021 - 9h***

***Rémi, java :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* modification de la fonction addOrder
* ebauche de la fonction setNode et getHistory (ajout paramètres optionnels)

Reste à faire :

* finir fonction setNode()
* améliorer fonction setOrder()
* Documentation

***Abdelhac, web services et base de données :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

Web Services et Base de données :

* fonction setPosition() et getPosition()
* création nouvelles tables de données (historicOrder et boocked)

Reste à faire :

* Finir fonction setNode()
* Améliorer fonction setOrder()
* Documentation

***Antonin, Superviseur :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Mise en place de la réception des statistiques résultat traitement et historique robot
* Ébauche fonctions getHistory() et getStat()

Reste à faire :

* Terminer fonctions getHistory() et getStat()
* Documentation (javaDoc)

***Romain et Adrian, Robot :***

Fonctionnalitées déjà mise en place :

* Ajout fonction setNode() et getNode()
* Test fonction setPosition() validé
* Ajout système de détection de collision

Reste à faire :

* Tester fonction setNode() et getNode()
* Finir et valider système de détection de collision
* Documentation