School Drive

Plano de Projeto

# Introdução

Esse documento é um guia para o planejamento das atividades do desenvolvimento do sistema School Drive.

# Organização do Projeto

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Membro da Equipe** | **Papel A** | **Papel B** | **Contato** |
| Adriano Nascimento | Engenheiro de Software | Projetista |  |
| Geraldo Granja | Engenheiro de Testes | Analista de Requisitos |  |
| Jarley Nóbrega | Stakeholder | N/A |  |

# Processo de Desenvolvimento e Métodos de Acompanhamento

O ciclo de vida do projeto será baseado no OpenUP, cuja definição é atualmente de responsabilidade da equipe do Eclipse Foundation. A instância do processo para fins de acompanhamento está disponível na web através da URL <http://processo.jarley.com>.

O OpenUP prevê o desenvolvimento em 4 fases distintas: Concepção, Elaboração, Construção e Transição, com as seguintes disciplinas e artefatos:

* Planejamento: Plano de Projeto, da Lista de Itens de Trabalho e dos Planos de Iteração.
* Requisitos: Documento de Visão e Especificação de Casos de Uso.
* Design: Projeto da Arquitetura, Diagramas UML.
* Código: Repositório local de código-fonte do projeto. Inclui scripts, arquivos de configuração, etc.
* Testes: Especificação de Casos de Testes e Planilha de Execução de Testes.
* Distribuição: Arquivos binários para distribuição e instalação do produto.

O acompanhamento das atividades ocorrerá diariamente com as atividades de desenvolvimento e semanalmente para atualizar o progresso do projeto como um todo. O artefato oficial para acompanhamento é a Lista de Itens de Trabalho. Ao final de cada atividade, o Estado Atual e as Horas Trabalhadas serão atualizados pelo responsável da tarefa. A estimativa de esforço será baseada no método descrito no OpenUP.

# Objetivos e Marcos do Projeto

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Fase** | **Iteração** | **Objetivos Primários** (riscos e cenários de casos de uso) | **Início Programado ou Marco** | **Velocidade Alvo** |
| Concepção | I1 | Objetivo: Fechar o escopo do projeto   1. Configuração do Ambiente 2. Descrever a visão, os riscos e o planejamento do projeto 3. Definir os requisitos iniciais 4. Definir a arquitetura preliminar 5. Implementar o protótipo das interfaces | Período  01/09/2014 a 29/09/2014 | 15 |
| Elaboração | E1 | Objetivo: Definir a arquitetura do Sistema   1. Envio de trabalhos eletrônicos 2. Cadastro de professores 3. Cadastro de alunos 4. Cadastro de semestres 5. Cadastro de disciplinas 6. Cadastro de cursos | Período  10/10/2014 a 27/10/2014 | 15 |
|  | E2 | Objetivo: Fechar o escopo functional do sistema   1. Consulta de trabalhos enviados 2. Alocar disciplina (professor) 3. Configuração do usuário | Período  03/11/2014 a 24/11/2014 | 15 |
| Construção | C1 | Objetivo: Integração dos módulos do Sistema   1. Configuração do semestre 2. Registrar aluno na disciplina | Período  02/03/2015 a  30/03/2015 | 20 |
|  | C2 | Objetivo: Finalizar o desenvolvimento das principais funcionalidades   1. Geração de relatórios 2. Publicar notas | Período  06/04/2015 a  04/05/2015 | 20 |
|  | C3. | Objetivo: Implementar requisitos adicionais   1. Comentar trabalhos | Período  11/05/2015 a  01/06/2015 | 20 |
| Transição | T1 | Objetivo: implementar os principais requisitos não funcionais   1. Tempo resposta para envio < 30s 2. Criptografia de senhas | Período  08/06/2015 a  15/06/2015 | 20 |
|  | T2 | Objetivos: preparar o deployment da aplicação   1. Geração de pacote para distribuição 2. Criação do manual do usuário e arquivos de help | Período  22/06/2015 a  06/07/2015 | 20 |

# Deployment e Distribuição

A distribuição do School Drive ocorrerá através da publicação dos executáveis nos servidores de aplicação sempre que uma nova versão estiver disponível. A atualização deverá manter todas as configurações anteriores dos usuários e deverá ser transparente em todo o processo.

Com o intuito de permitir o acompanhamento do ciclo de vida de desenvolvimento do sistema, todos os releases serão publicados na conta do GitHub da equipe de projeto.

# Lições Aprendidas

N/D