

IJA 2023-24

Vedoucí týmu: **xshish02**

Člen týmu: **xzhuka01**

Priority: nejvyšší priorita = 5, nejnižší priorita = 1

Zeleně podbarvené jsou vyřešené požadavky.

SEZNAM POŽADAVKŮ

Priorita	Požadavek	Vlastník (má na starosti)	Předpokládaný termín
5	Vytvoření struktury	Společně	23.03
4	Implementace základního GUI (frontend)	xzhuka01	26.03
4	Vytvoření objektového návrhu a diagramu tříd pro aplikaci (backend).	xshish02	28.03
5	Implementace zobrazení tříd (frontend).	xzhuka01	01.04
5	Autonomní robot se pohybuje v prostředí a vyhýbá se překážkám.	Společně	03.04
3	Dálkového robota lze ovládat klávesnicí.	xshish02	03.04
5	Odevzdání úlohy	Společně	04.04
5	Editace rozmístění překážek a robotů v čitelné a ručně editovatelné textové podobě.	xshish02	10.04
4	Rozmístění překážek a robotů interaktivně v GUI.	xzhuka01	22.04
4	Pozastavení, pokračování, simulace.	Společně	22.04
4	Implementace ovládacích prvků pro dálkové ovládání vybraného robota.	Společně	25.04
3	Testování uživatelské přívětivosti (frontend).	Společně	30.04
5	Odevzdání projektu	Společně	05.05

Co se nepodařilo splnit

Realizace spojitého prostoru a rovnoměrného pohybu.

Původně jsme implementovali aplikaci s diskrétním pohybem a to by potom mělo změnit na rovnoměrný. Špatně jsme si naplánovali čas a nepředpokládali jsme, že to bude tak náročné, museli bychom změnit velkou část modelu. Takže jsme si rozhodli radši nechat původní realizaci, ale dobře fungující

Taky bychom měli implementovat možnost výběru určité položky na rozmístění objektů(jsou rozmístěné náhodně).