

IJA 2023-24 Project

Vedoucí týmu: Artem Vereninov, xveren00

Člen týmu: Denys Dumych, xdumyc00

Priority: Nejvyšší priorita = 5, nejnižší priorita = 1

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.	Všichni	27.03.2024
5	Vybrat správný design pattern	Všichni	03.04.2024
5	Interaktivní prvky pro ovládání simulace.	Artem Vereninov	13.04.2024
5	Autonomní robot detekuje překážky ve směru natočení v zadané vzdálenosti.	Denys Dumych	13.04.2024
5	Autonomní robot se plynule pohybuje v prostředí a vyhýbá se překážkám.	Artem Vereninov	14.04.2024
5	Prostředí lze načíst ze souboru	Denys Dumych	14.04.2024
5	Funkční logování.	Denys Dumych	20.04.2024
5	Podpora využití mapového podkladu a jeho zobrazení.	Artem Vereninov	20.04.2024
5	Dálkového robota lze ovládat klávesnicí.	Denys Dumych	25.04.2024
1	Dálkového robota lze ovládat myší.	Denys Dumych	28.04.2024
2	Časová kontrola v simulaci.	Artem Vereninov	03.05.2024
5	Odevzdání projektu.	Všichni	05.05.2024