## Projektplan

# Synchronisation und Auswertung von Roboterfußballvideos

tj18b

Mitglieder

Dan Häßler Robert Wagner Sirk Petzold Alex Eichhorn Erik Diener Jonas Wrubel Tomas Daetz Chacon Betreuer Hans-Gert Gräbe Tobias Wieprich Tobias Jagla André Köhler

## Inhaltsverzeichnis

1	Proj	jektplan
	1.1	Einführung
	1.2	Vorprojekt
		1.2.1 Ziele
	1.3	Synchronisation
		1.3.1 Ziele
	1.4	Basisfunktionalität
		1.4.1 Ziele
	1.5	Ein-/Ausgabe
		1.5.1 Ziele
	1.6	Dokumentation
		1.6.1 Ziele

## 1 Projektplan

### 1.1 Einführung

Das Projekt wurde in folgende Arbeitspakete unterteilt: Vorprojekt, Synchronisation, Basisfunktionalität, Dokumentation und Ein-/Ausgabe.

Die Einteilung erfolgte mit der Absicht, die Aufgabenverteilung im weiteren Verlauf des Projekts zu vereinfachen und einen groben Ansatz zur geforderten Modularität zu schaffen.

### 1.2 Vorprojekt

Dieses Paket enthält alle Funktionen, die das Vorprojekt ausmachen.

#### 1.2.1 Ziele

Erstellen eines grundlegenden Klassengerüsts des gesamten Projekts und einer (nichtfunktionalen) GUI. Benutzeroberfläche übersichtlich, intuitiv gestalten.

Zentralen Bereich zum Abspielen mehrerer Videos, Kontextmenüleiste, teilweise konfigurierbare Bedienelemente, Editierspur, in der Abschnitte markiert werden können und eingelesene GC-Logs zur Nutzerinteraktion bereitstellen.

Geschätzter Aufwand: 10%

## 1.3 Synchronisation

Dieses Paket enthält Funktionen zur Synchronisation von Videos.

#### 1.3.1 Ziele

Frame-genaues springen, Videos per Offset synchron abspielen und eingelesene GC-Logs parsen.

#### Kann-Ziele

Automatische Kameraauswahl und parsen von Roboter-Logs.

Geschätzter Aufwand: 20% (+15% Kann-Ziele)

#### 1.4 Basisfunktionalität

Dieses Paket enthält grundlegende Funktionen, auf die andere Paketen aufbauen.

#### 1.4.1 Ziele

Mehrere Videos abspielen, Audiospur eines Videos auswählen, Editiermarkierungen setzen, anhand geparster Logs synchron, mit einstellbarem Zeitabstand vor ein Log-Ereignis springen.

#### Kann-Ziele

Videos zu FPS konvertieren, Overlaygrafik generieren, letzte Aktion rückgängig machen.

Geschätzter Aufwand: 40% (+15% Kann-Ziele)

## 1.5 Ein-/Ausgabe

Dieses Paket enthält Funktionen zum Einlesen/Ausgeben von Dateien.

#### 1.5.1 Ziele

 $\operatorname{GC-Logs}$  einlesen, Zwischenstand in eigenem Dateiformat speichern und wieder einlesen, Exportieren von Editiermarkierungen in MLT-Datei.

#### Kann-Ziele

Roboter-Logs einlesen, mehrere Videoformate einlesen, Video ohne Audio/nur Audiospur behandeln.

Geschätzter Aufwand: 25% (+15% Kann-Ziele)

### 1.6 Dokumentation

Dieses Paket enthält alle Anforderungen an die Dokumentation

#### 1.6.1 Ziele

Parallel zum Projekt Code kommentieren, JavaDoc führen, Handbuch schreiben.

Geschätzter Aufwand: 5%