

Retrospectiva Iteração 4

Lições aprendidas: Nesta iteração percebemos que os testes foram de extrema importância para que pudéssemos fazer uma análise bastante detalhada do Módulo de Cálculo, sendo também muito significativa para a detecção de erros de implementação, permitindo que os mesmos fossem corrigidos. Dada a análise do módulo e identificação dos erros, pudemos aprender mais e utilizar melhor os componentes do Arduino.

O que deu certo:

1. A equação deduzida para a distribuição do tempo do semáforo atendeu bem ao requisito de fazer uma distribuição justa para ambas as vias com o propósito de diminuir o congestionamento;
2. Diagrama de sequências;
3. A princípio o sistema passou no caso de teste 6, após algumas correções ele passou também no caso de teste 5.
4. A maquete ficou de acordo com seu planejamento e também se mostrou bastante eficiente para uma visualização melhor e mais completa do projeto, todos os dispositivos eletrônicos necessários ao sistema foram integrados nela.

O que deu errado:

1. Inicialmente, o caso de teste 5 deu errado. Identificamos que o problema ocorria em algumas situações (ausência de fluxo em alguma via) devido a divisões por zero, após algumas correções resolvemos esse problema.

Ações tomadas para consertar os erros:

1. Para corrigirmos o caso de teste 5 colocamos condições iniciais para os casos em que não havia fluxo;