Evaluering til sprint 6

7. november til 25.

270 timer.

Sprint 6 blev planlagt ud fra burn-down graffen for sprint 5, og hvordan det var gået i det sprint. Der var først lavet et udkast til backloggen, som blev revurderet efter burn-down graffen. Evalueringen af sprint 5 og planlægningen af sprint 6 har fungeret godt, og det resulterede i en masse nye opgaver til optimering af produktet. Burn-down chart opdateres dagligt til at overskueliggøre, hvor langt man er i processen. Det blev efter vejledermøde besluttet at lave GUI til 3D scan om for at afskære i Y-retningen. Use casen til 3D scan blev derfor også lavet op, og accepttest til test af Ultralydsscan skal forbedres. Det blev besluttet, at en state-machine alligevel give mening for læseren at have med.

Der var i backloggen en task kaldet Medicinsk Godkendelse, der var sat til 35 timer. Dette var en uoverskuelig opgave med alle de arbejdstimer, og den burde være blevet brudt op i mindre dele. Gruppen har derfor besluttet, at der er et maximum på 8 timer, som en task må tage. Et task på over 8 timer skal brydes op i mindre del. Samtidig ønsker gruppen at beskrivelser af hvert task skal være bedre, hvilket f.eks. kan gøres med en længere og mere beskrivende titel.

Gruppen sidst på sprintet følt sig i stampe, da der ikke var mange opgaver at give sig i kast med. Nogle opgaver blev udskudt, fordi det gav mere mening at skrive senere. Nogle planlagte task er skredet pga. nedbrud af computer, og dermed er der brugt tid på opsætning af ny udviklingscomputer. Med hensyn til rapportskrivning har det ikke været muligt at færdiggøre nogle afsnit f.eks. arkitektur og design, da dette afhang af softwaren. Der blev kodet i blinde lidt af tiden, men det er vigtigt at teste softwaren meget undervejs. Grundet nedbrud af computeren mangler udviklingsdokumentet stadig nogle afsnit, da software opsætning af nyt system blev prioriteret højere.

Unittest af f.eks. Modbus bliver ikke lavet i dette projekt, da det ikke kan testes. Det bliver forsøgt at gøre PC applikationen mere brugervenlig ved at give besked til brugeren ved fejl som f.eks. manglende forbindelse til robotarm.