Vejledermøde

# Onsdag 28. september 2016

## Vi skal snakke om

* SCRUM: Forlænget periode til d. 21. oktober pga. eksamener
* UML-diagrammer til designdokument. Hvilke skal vi bruge? Hvilke er et must? Vi har tænkt følgende:
  + BDD
  + IBD
  + Sekvensdiagram
  + Domænemodel
  + Klassediagram
  + State machine diagram
* BDD – vil han kigge på dette?
  + Består systemet også af robotarm, 3D kamera etc.?
* Forudsætninger i UC. F.eks. tilslutning af kamera.
  + Det skal skrives et sted hvordan man gør det. Hvor skriver man det henne, accepttest eller kravspecifikation? Og skal man så referere til den anden et sted?
* Punkter i kravspecifikationen der er svære at teste?
  + Vi er splittet mellem at tydeliggøre kommunikationen mellem aktører i en Use Case, og samtidig kunne teste dette uden at skulle bruge et debug-værktøj og fedte sig dybt ind i koden. Kan man have teste et punkt som fx: *’3D kamera sender data til System’* hvor der egentligt sker en masse ’under the hood’ men det ikke kan ses umiddelbart?
  + Vil du der:
    - A) Slette punktet i use casen
    - B) Ikke teste punktet i accept-testen
    - C) Teste punktet ved at hoppe ind i source-coden og påvise det vha. debug-værktøjer?
* Må man i en accepttest referere til at gå igennem visse punkter fra en tidligere test? Vi har flere steder at der står at robotten går tilbage til dens standardposition. Vil man copy-paste de 4 test-steps der skal til for at teste det punkt, eller siger man bare *’Gennemgå tests i tabel 1.3 fra punkt 1.2 til og med punkt 2.3’*?
* Næste møde

## Aftaler

* Allokeret timer – retrospektivt.
* Designdokumentet
  + Det afhænger af projektet. Det er SysML.
  + Klassediagram er dem, der kommer først. Statisk design
  + Sekvensdiagram. Dynamisk design.
  + Lad vær med at have attributer med (eller events) – det skal kun være centrale.
  + Vi kan benytte Doxygen\*
* BDD
  + Kravspecifikation bliver som den er. System er kun vores software.
  + Ved BDD er robotarm en del af system. Skriv evt. forklaring.
  + Der skal være ét BDD og flere IBD.
  + Klassificering: Robotarm og software er en del af systemet.
* UC – forudsætninger
  + Det skal op i ordlisten.
  + Måske have én samlet ordliste/ordforklaring til hele projektet.
  + Gør opmærksom på, at der er en ordliste. – Sætningsliste
  + Projektrapporten – der skal den kunne læses separat, så der skal der være en ordliste.
* Accepttesten
  + Klassiker – han står bare og venter på, at der kommer noget tilbage.
  + Slet punktet, da det er for internt. Det må man teste i unit/integrationstesten.
* Kravspec –
  + Den starter i det punkt, hvor den var nået til. UC3 – Den genoptarter scanningen fra hvor den havde scannet.
* Møde med Lars Boldvig
  + Det er screeninger vi kommer til at skrive efter. Fedt!
* Andet: Husk at sende ting i PDF, hvis vi benytter Visio.
* MATLAB: Henrik Karstoft – DIP, ellers måske andre P.hD. Morten Laursen.
  + Sidder nede på 100 gangen.
* Snart skal vi have et kørende delsystem

1. Robot kan finde ét punkt

## Næste møde bliver

* Vi sender en mail.