Gestion de Projet

**Sprint Planning**

Année Académique 2020-2021

Groupe N°8

Clément Raulier

Mathieu Bawin

Quentin Mettens

Antoine Dhainaut

Damien Ghys



1. Sprint N°1 (Lundi 9h-10h)

Lors de ce premier sprint, nous avons commencé par déterminer quel User Story sera développé (1,2,3,4,5,6).

Ces différentes User Story, nous les avons ensuite décomposés en plusieurs petites tâches permettant ainsi à ce que plusieurs personnes puissent travailler dessus en même temps.

* User Story (1) :
* Installer Raspbian (1)  Bawin, Raulier
* Configuration SSH/FTP (1)  Bawin, Raulier
* Vérification du matériel/Câbles (2)  Bawin, Raulier
* Vérification des différentes librairies (1)  Bawin, Ghys
* User Story (2) :
* Explication du choix du Raspberry (2)  Dhainaut
* User Story (3) :
* Explication du choix du langage python (2)  Ghys
* User Story (4 & 5)
* Explication du fonctionnement du capteur/ servo-moteur (2)  Mettens
* Réalisation d’un script pour le servo-moteur (3)  Dhainaut
* Réalisation d’un script pour le capteur ultra-son (devant) (3)  Mettens
* User Story (6)
* Réalisation d’un code pour faire avancer/reculer le robot (3)  Ghys

Ensuite, nous avons utilisé la technique du T-shirt Sizing afin de donner une idée de complexité des différentes tâches. Plus la tâche est compliquée, plus la vélocité (numéro) sera élevée.

Légende : (XS : 1 -- S :2 -- M :3 -- L :4 -- XL :5)

La dernière tâche à réaliser, est de répartir les tâches de manière équitable entre les différents membres de l’équipe. Pour cela, nous prenons en compte les points faibles mais aussi les points forts de l’équipe.

**Rencontre avec Le PO (Mr. Erwin)** :

* Nous lui avons demandé ce que le PO attendait de nous pour les user Story : 2,3,4,5. Nous ne comprenions pas ce qu’il fallait faire.
* **Réponse** : Pouvoir expliquer à quoi sert le Raspberry, pourquoi avoir utilisé Python ? ainsi qu’à quoi servait les différents capteurs.

1. Sprint N°2 (16h20) (User Story 1,4,5,6,7,8,9)

Lors de ce deuxième sprint, nous avons commencé par déterminer quel User Story sera développé (7,8,9) et laquelle seront complétées (1,4,5,6).

Ensuite, nous les avons décomposés en plusieurs petites tâches permettant ainsi à ce que plusieurs personnes puissent travailler dessus en même temps.

Tout d’abord, nous devons reprendre les différents User Story, qui n’ont pas été correctement réalisé lors du sprint précédent (1,4,5,6) devant le PO.

* User Story (1)
  + Vérification de l’hotspot Wi-Fi à l’extérieur de l’environnement de travail  Bawin
* User Story (4,5,6)
  + Correction des différents codes de test (notamment pour le servo-moteurs, moteur, capteur infra-rouge, capteur ultra-sons) :
  + Problème avec les différents moteurs à courant continue (3) Ghys
  + Correction du capteur infra-rouge qui se bloque (3) Raulier, Mettens
  + Correction du servo-moteur qui ne s’arrête pas correctement (3) Dhainaut
* User Story (7)
  + Pouvoir gérer la vitesse en fonction de la situation, ainsi que de freiner (3) Dhainaut, Ghys, Bawin
* User Story (8)
  + Réalisation du code permettant de faire demi-tour, d’un sens et dans l’autre (3)  Raulier
* User Story (9)
  + Réalisation du code permettant de longer le mur pour pouvoir obtenir une trajectoire correcte (3) Mettens, Bawin

**Rencontre avec Le PO (Mr. Michiels) :**

Nous lui avons demandé des informations supplémentaires sur les différentes User Story :

* Pouvons-nous dévisser les roues pour mieux les centrés ?
  + Réponse : oui
* Comment gérer la vitesse ?
* Que doit être capable d’éviter le robot ?
* Quelle réaction doit-il avoir pour éviter les obstacles ?
  + **Réponse** : Le client ne doit pas gérer la vitesse, c’est le robot qui doit gérer la vitesse automatiquement en fonction de ses besoins.
  + Ensuite, le robot doit être capable d’éviter les collisions entre les autres voitures ainsi qu’avec les murs pendant la course

1. Sprint N°3 (8h30) (User Story 9,10,11,12,13,14)

Lors de ce dernier sprint, nous avons commencé par déterminer quel User Story sera développé (10,11,12,13,14) et lequel sera complétée (9).

Ensuite, nous les avons décomposés en plusieurs petites tâches permettant ainsi à ce que plusieurs personnes puissent travailler dessus en même temps.

* User Story (9)
  + Réalisation du code permettant de longer le mur pour pouvoir obtenir une trajectoire correcte (3) Mettens, Bawin
* User Story (10)
  + Réalisation du code permettant de pouvoir esquiver un obstacle (4)  Mettens, Bawin, Raulier
* User Story (11)
  + Réalisation du code permettant de détecter la ligne d’arrivée et de s’arrêter juste devant elle (3) Raulier
* User Story (12)
  + Permettre à la voiture de pouvoir faire un tour du circuit sans pour autant percuter les murs (5)
* User Story (13)
  + Réutilisation du code pour détecter la ligne d’arrivée sauf que cette fois, nous devons implémenter un nombre de tours aléatoire (3) 🡺 Raulier
* User Story (14)
  + Pouvoir réutiliser l’ensemble des scripts précédent afin de pouvoir réaliser un tour du circuit mais cette fois avec des autres robots présent pour la course (5)🡺 Mettens, Ghys, Dhainaut, Bawin, Raulier
* Nous devons aussi :
  + Pouvoir réorganiser notre code à l’aide de la POO

**Rencontre avec Le PO (Mr. Michiels) :**

Nous lui avons demandé des informations supplémentaires sur les différentes User Story :

* Quel genre d’obstacle le robot doit-il être capable d’éviter ?
  + **Réponse** : Les obstacles seront soit posée dès le début de la course, soit installer sur le circuit dynamiquement pendant la course
* Comment doit réagir le robot lorsqu’il détecte un obstacle devant lui ?
  + **Réponse** : Le robot doit être capable d’esquiver l’obstacle sans devoir s’arrêter

Pendant la semaine, les PO, nous ont demandé de rajouter des tâches à faire avant la fin de la semaine :

* + Permettre à l’utilisateur de pouvoir gérer son robot via une application sur son téléphone à l’aide du Bluetooth, ainsi que de réaliser une affiche publicitaire pour le robot.
  + **Réponse** : Malheureusement, nous sommes dans l’impossibilité de pouvoir réaliser ses objectifs avant la fin de la semaine, il faudrait nous rajouter des délais supplémentaires.