Gestion de Projet

**Sprint Review**

Année Académique 2020-2021

Groupe N°8

Clément Raulier

Mathieu Bawin

Quentin Mettens

Antoine Dhainaut

Damien Ghys

Mardi 20 avril 2021 (16h45)

Présentation du Sprint N° 1 devant les PO (User Story 1  6) :

* Lors de la présentation, nous avions eu le problème que l’hotspot Wi-Fi du raspberry ne fonctionnait plus. Du coup nous n’avions pu démontrer que les User Story 2,3.
* À savoir :
* Pourquoi avoir utilisé Raspberry pour le projet ?
* Pourquoi avoir utilisé le langage Python pour le projet ?
* Quel composant allons-nous utiliser pour le projet ?
* Remarque :
* Éviter de parler de nos erreurs devant le Product Owner
* Éviter de faire une présentation trop théorique, les clients préfèrent la démonstration des différentes fonctionnalités du robot
* Préparer à l’avance notre installation dans le local avant de commencer la présentation
* Annexe :
* Pour ce sprint review, un Power Point est **disponible** en annexe

Jeudi 22 avril 2021 (8h45)

Présentation du Sprint N° 2 devant les PO (User Story 1,4,5,6,7,8,9) :

* Lors de cette présentation, nous n’avions pas eu de problèmes particuliers, nous avons correctement corrigé les User Story qui n’ont pas été réalisée dans le sprint 1, ainsi que correctement montrer aux Product Owner les User Story 7,8.
* Les Product Owner ont pu remarquer que les capteurs ultra-sons marchaient mais que la fonctionnalité permettant de longer le mur ne fonctionne pas correctement.
* Remarque :
* La User Story 9 ne sera pas compté comme réalisée puisque les Product Owner n’ont pas pu voir de leurs propres yeux que le robot longeait le mur
* Vérifier que les piles sont correctement chargées lorsque nous devons passer pour réaliser notre sprint review devant les Product Owner.

Vendredi 22 avril 2021 (8h45)

Présentation du Sprint N° 3 devant les PO (User Story 9,10,11,12,13,14) :

* Lors de cette présentation, nous aurions dû montrer devant les PO la capacité du robot à longer le mur de gauche ainsi que de détecter un obstacle devant soi mais aussi de pouvoir réaliser un tour de circuit sans heurter le moindre mur.
* Malheureusement, au cours de la présentation, aucun des programmes n’a fonctionné correctement par rapport aux tests effectués pendant la journée sauf l’arrêt automatisé du robot lorsque celui-ci détecte la ligne d’arrivée.
* Remarque :
* Les User Story de 9 à 14 ne seront pas comptés comme validés puisque les PO n’ont pas pu voir de leurs propres yeux le fonctionnement du robot.
* Les roues doivent tourner plus longtemps avant que la voiture recalcule la trajectoire