

IJA 2023-24 (Úkol 2)

Informace o týmu

Vedoucí týmu: Aleksander Postelga, xposte00

Člen týmu: Aleksei Petrishko, xpetri23

Priority: Nejvyšší priorita = 5, nejnižší priorita = 1

Zeleně podbarvené jsou vyřešené požadavky (odevzdané v 2. úkolu).

Table 1: Seznam požadavků

Priorita	Požadavek	Vlastník (má na starosti)	Předpokládaný termín
5	Implementace základních tříd: Rozhraní Environment se základní metody pro vytvoření místnosti	Aleksei Petrishko	10.03.2024
5	Implementace základních tříd: Rozhraní Robot se základní metody pro ovládání robota	Aleksander Postelga	10.03.2024
5	Implementace základních tříd: Třída ControlledRobot s atributy pozice, prostředí,	Aleksander Postelga	12.03.2024
5	Implementace základních tříd: Třída Obstacle s atributy pozice a prostředí	Aleksei Petrishko	11.03.2024

Table 1

Priorita	Požadavek	Vlastník (má na starosti)	Předpokládaný termín
5	Implementace základních tříd: Třída Room s atributy rows a cols, implementuje rozhraní Environment	Aleksei Petrishko	12.03.2024
5	Implementace detekce kolizí: Metody pro detekci kolizí mezi roboty a překážkami v prostředí	Aleksei Petrishko	08.04.2024
5	Implementace chování robotů: Třída AutonomousRobot s metodou pro pohyb autonomního robota a vyhýbání se překážkám	Aleksander Postelga	10.04.2024
5	Implementace chování robotů: Třída ControlledRobot s metodou pro pohyb dálkově ovládaného robota podle pokynů operátora	Aleksander Postelga	14.04.2024
4	Implementace grafického uživatelského rozhraní (GUI): Návrh a implementace GUI pomocí vhodné knihovny (JavaFX nebo Swing)	všichni	17.04.2024
4	Implementace grafického uživatelského rozhraní (GUI): Zobrazení mapy prostředí s roboty a překážkami	Aleksei Petrishko	19.04.2024
4	Implementace grafického uživatelského rozhraní (GUI): Implementace interaktivního rozmístění překážek a robotů v GUI	Aleksander Postelga	19.04.2024

Table 1

Priorita	Požadavek	Vlastník (má na starosti)	Předpokládaný termín
4	Implementace grafického uživatelského rozhraní (GUI): Implementace ovládacích prvků pro dálkové ovládání vybraného robota	Aleksei Petrishko	23.04.2024
2	Implementace simulátoru: Třída Simulator s atributy pro prostředí, stav simulace a časový krok	všichni	24.04.2024
2	Implementace simulátoru: Implementace metod pro spuštění, pozastavení, pokračování a přehrávání simulace pozpátku	Aleksei Petrishko	26.04.2024
2	Implementace simulátoru: Implementace zjednodušené fyziky simulace (diskrétní čas, spojitý 2D prostor, rovnoměrný přímočarý pohyb a rotace)	Aleksander Postelga	29.04.2024