

Universidade Federal de Pernambuco
Centro de Informática CIn-UFPE
Sistemas inteligentes

Relatório post-mortem desenvolvimento do projeto 1

Felipe Basto Tabosa
José Roberto Vieira Nunes

1. Maiores desafios/erros/aprendizados no desenvolvimento do projeto Desafios:

Um dos maiores desafios que encontramos em nosso grupo foi a formação da equipe. A qual, apesar de inicialmente sermos 4 integrantes, nosso grupo foi desfeito pela metade devido a falta de compromisso dos outros membros. Assim, tivemos que correr contra o tempo para entregar o máximo de checkpoints possíveis.

Outro desafio foi também a falta de aproximação com a linguagem utilizada no desenvolvimento do projeto, o que apesar de ser um desafio não foi um empecilho, visto que em 2 dias do prazo final para a entrega, ainda conseguimos desenvolver o mapa mas não conseguimos implementar as buscas.

Erros:

Nosso principal grande erro foi não ter tido a percepção/agilidade anterior da falta de compromisso dos outros integrantes, o que prejudicou muito o conteúdo da entrega.

Outro erro foi em relação ao tempo, pois poderíamos ter entregado mais objetivos concluídos se tivéssemos nos dedicado antes ao projeto.

Aprendizados:

De aprendizado tiramos que poderíamos nos dedicar mais a implementação do projeto, e que não deveríamos ter esperado tanto tempo para tomar iniciativa quanto a formação do grupo.

2. Divisão do trabalho em grupo:

Inicialmente, fizemos a divisão do trabalho em grupo de acordo com os algoritmos de busca e na implementação do agente em si e do seu ambiente.

Ao final do projeto não houve uma divisão de fato, pois nós trabalhamos em tempo real no que foi possível construir da entrega do projeto

3. Arquitetura e tecnologias usadas:

Usamos o Processing em modo python para desenvolvimento do projeto, na implementação do grid trabalhamos com uma matriz de células contendo cada uma: a posição x, y, o custo do terreno definido pelas cores (verde - grama/baixo, laranja - areia/médio, azul - agua/alto, preto - obstáculo), e a lista de vizinhos mais próximos (esquerda, direita, acima e abaixo). Junto com o surgimento aleatório do objetivo, que surge dentro das coordenadas do grid

(mapa) e do agente de busca, infelizmente os mesmos ainda estão surgindo dentro dos obstáculos.