

Policeman

Jakub Kopřiva

Ondřej Krejčíř

Vize

Co chceme dělat?






Motivace

Proč to chceme dělat?








Požadavky

req Seznam požadavků

Funkcionální požadavky

-  + Administrátor bude mít možnost editovat "Zprávu dne"
-  + Administrátorovi bude umožněno přidání mapových podkladů
-  + Systém bude navigovat uživatele mezi místy A - B
-  + Systém nabídne možnost navigace uvnitř objektů
-  + Uživatel bude mít možnost interakce s robotem pomocí příslušného rozhraní

Nefunkcionální požadavky

-  + Robot bude mít přesně určené umístění vzhledem k mapě
-  + Robot bude sloužit jako infostánek
-  + Systém bude cachovat často vyhledávané trasy
-  + Systém bude funkční s robotem i bez robota
-  + Systém bude možné využívat bez nutnosti vlastnit Smartphone
-  + Systém bude udržovat statistiku nejnavštěvovanějších míst
-  + Systém bude využitelný pomocí mobilní aplikace

Součásti systému

Webová aplikace

Robot - navigátor

Diagram tříd

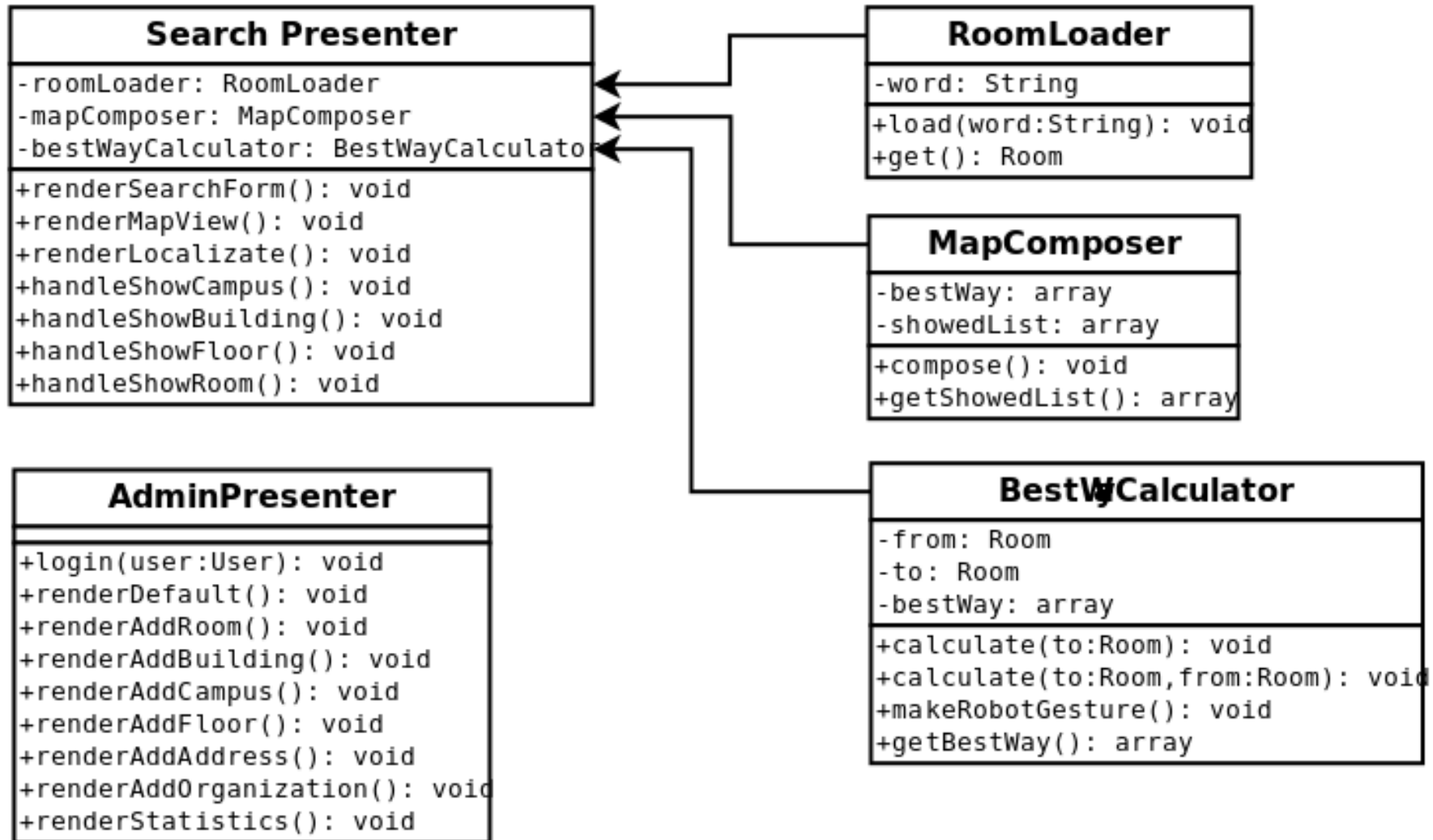


Diagram tříd

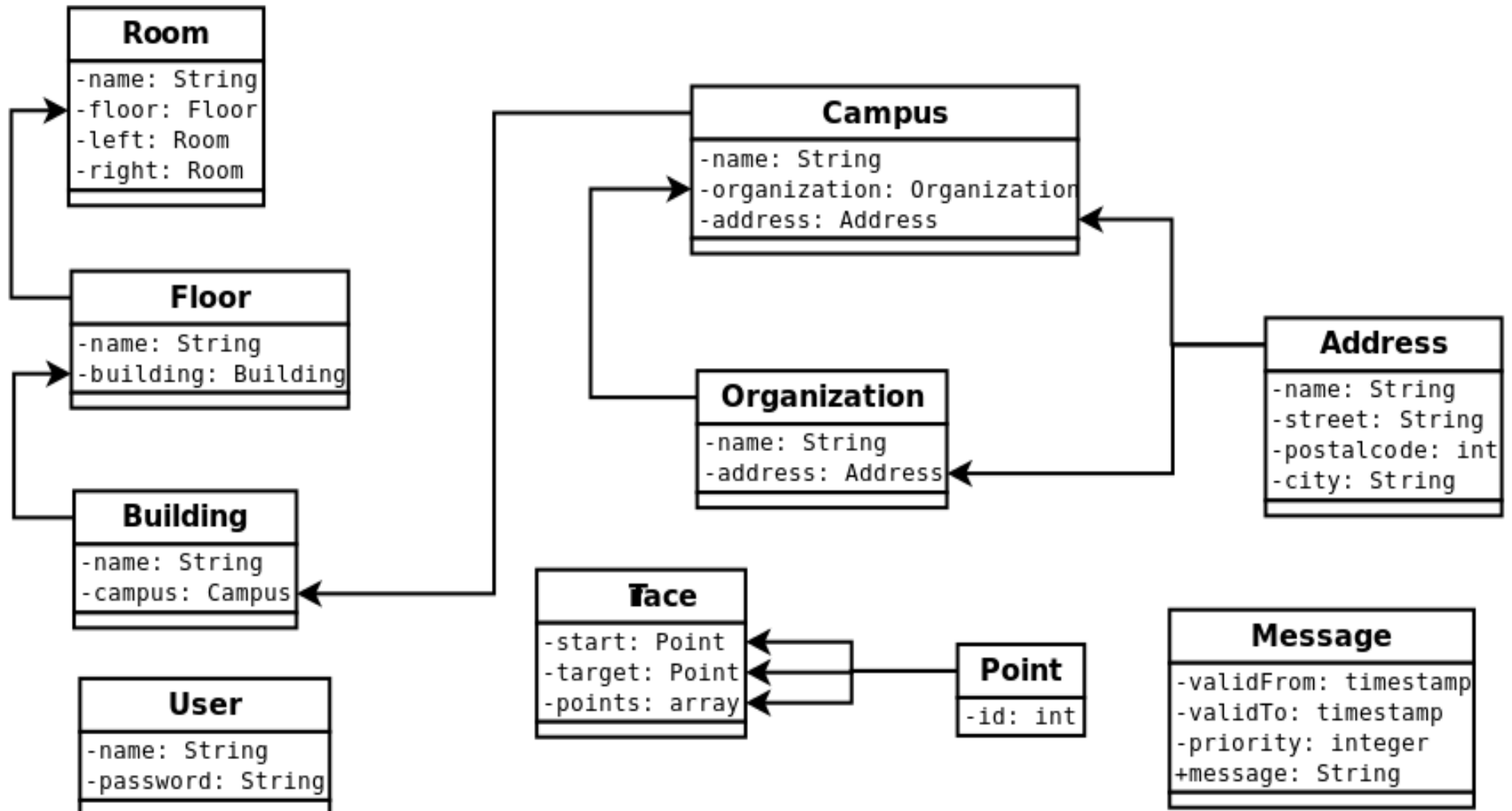


Diagram tříd

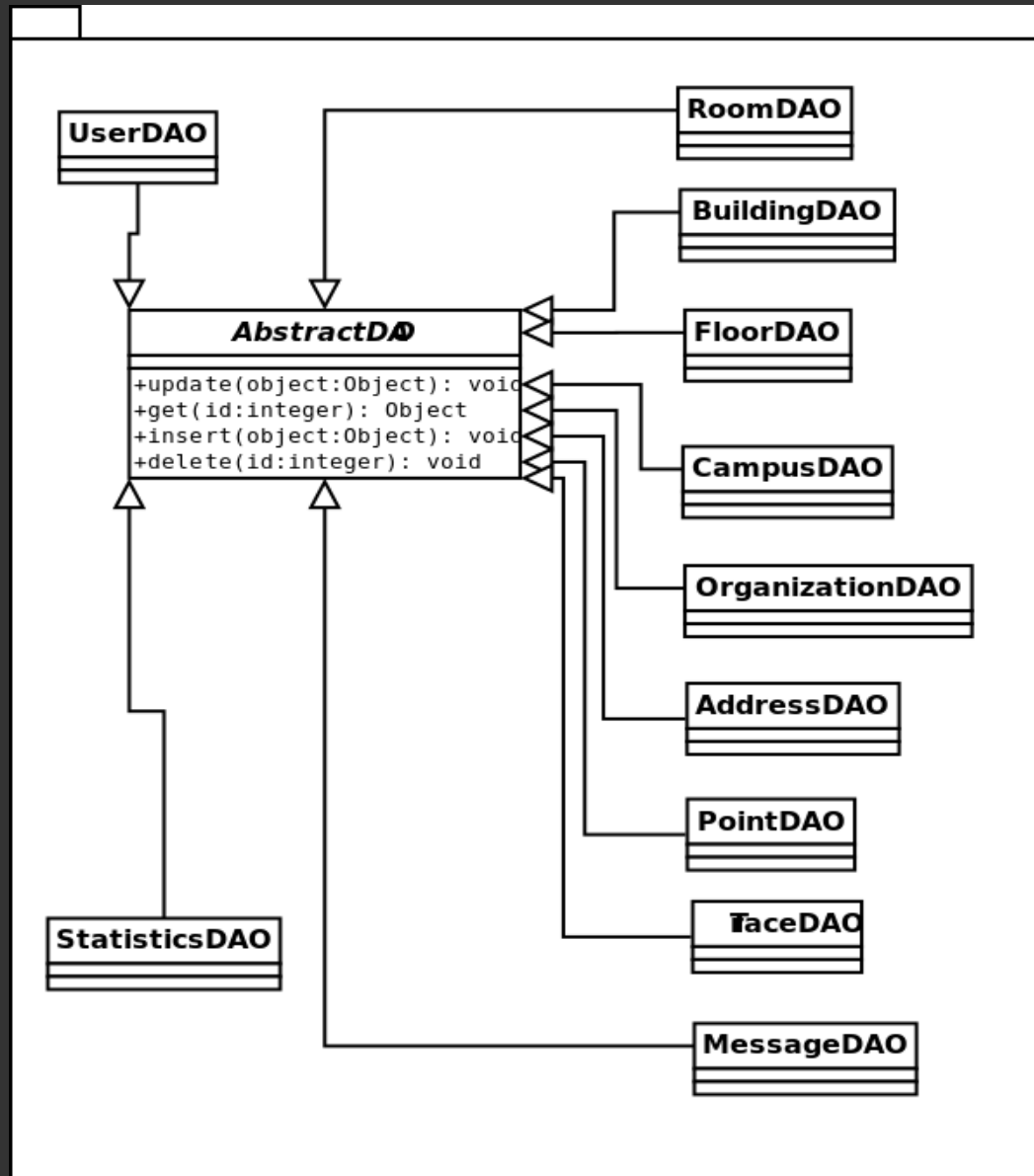
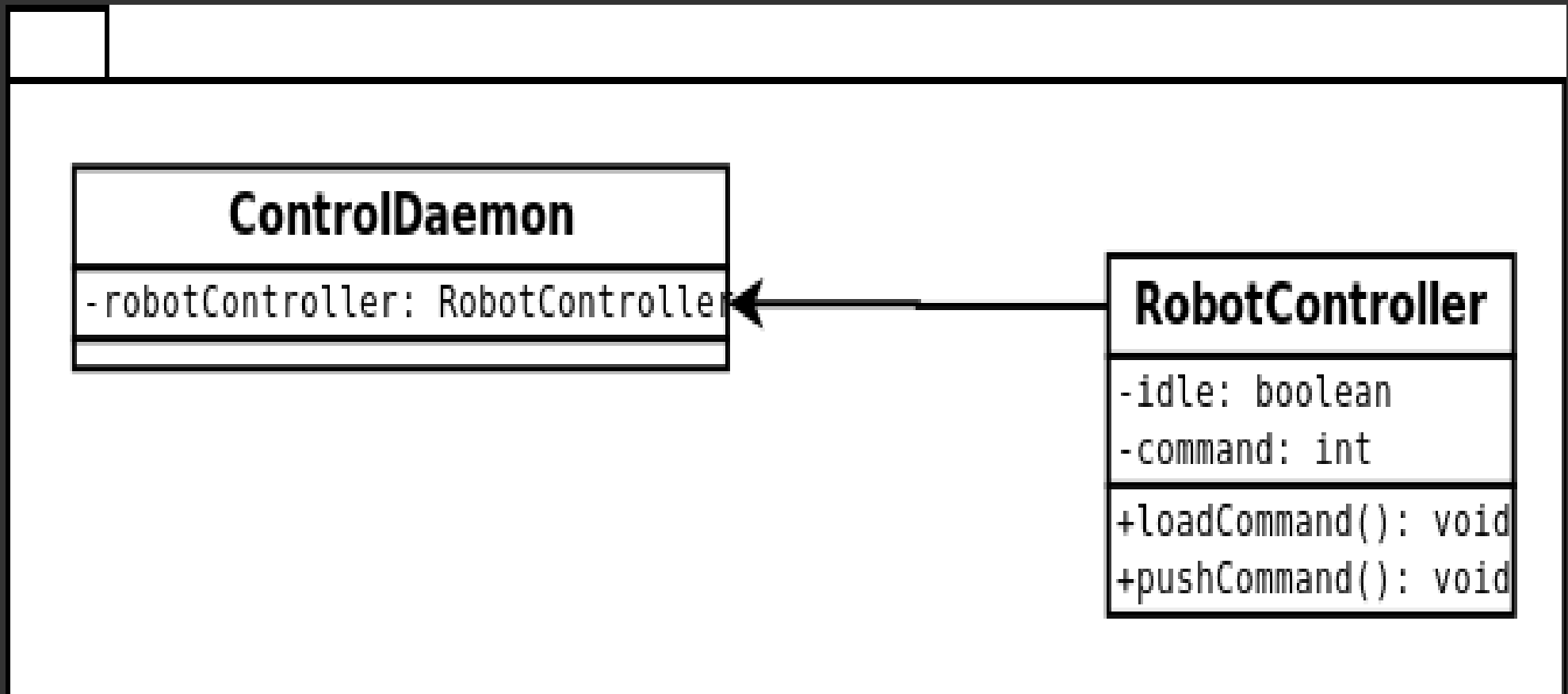


Diagram tříd



Problémy

Dva nezávislé systémy

Jak aktualizovat a sdílet informace?

Bezpečné použití

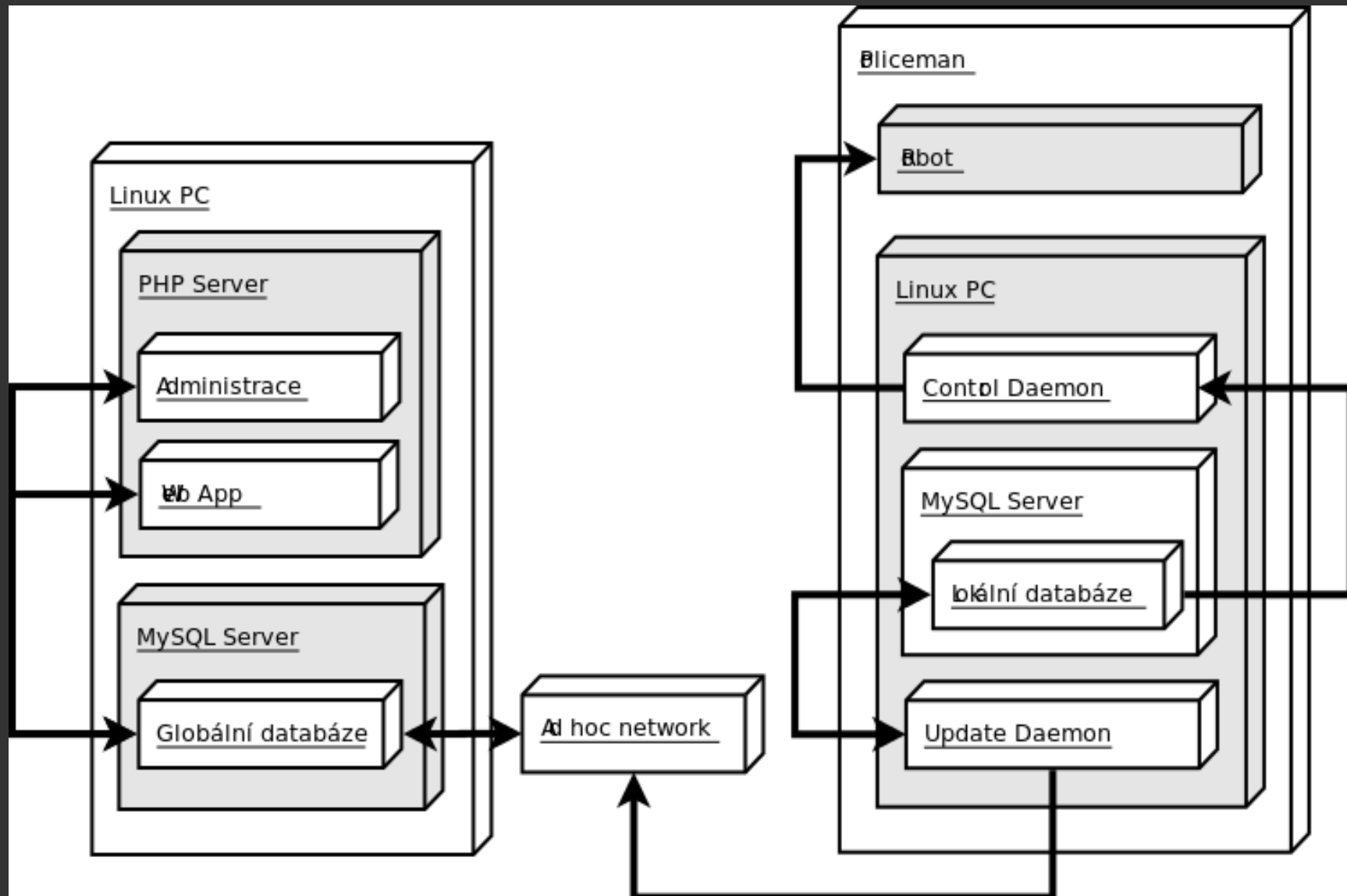
Centralizace vs decentralizace

Nezávislost robotů

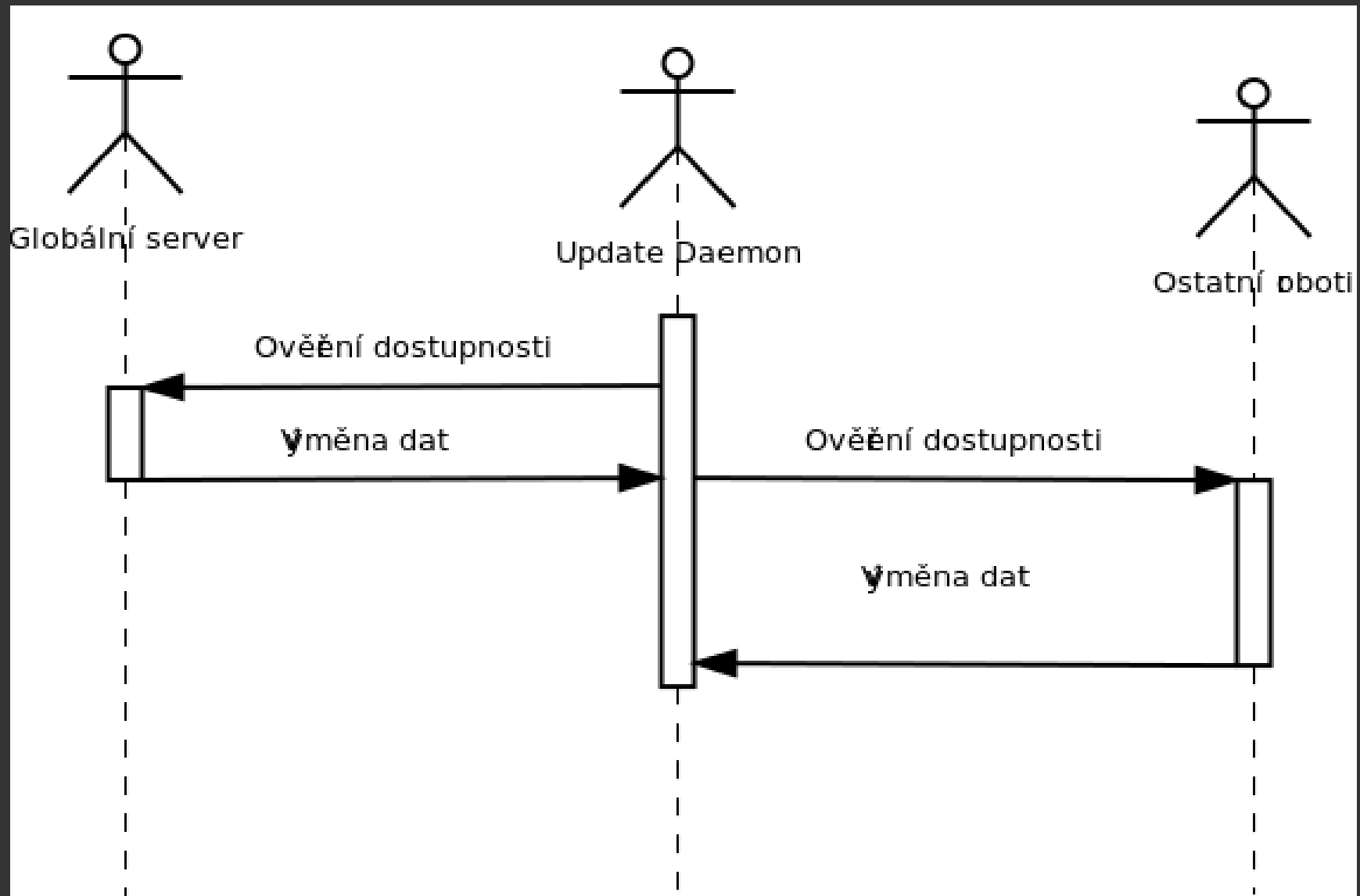
Rychlost šíření informací

Cloudové řešení

Nasazení



Komunikace



Bezpečnost uložení dat

„Otevřená databáze“ vs DB API

Neukládat data o pohybu uživatelů

Možnosti systému

Možná prostředí pro nasazení

Možnosti použití

Výhody systému

Rozšíření

Použití více robotů/terminálů

Propojení s dalšími datovými servery
(například s KOS pro získání rozvrhu)

Děkujeme za pozornost

147.32.216.49