|  |
| --- |
| SVK tým (Sloup, Vavřička, Kořán) |
| Vize projektu Mapového lokátoru |
| Verze 0.3 |
|  |
| **Martin Sloup** |
| **18.5.2009** |

|  |
| --- |
|  |

# Historie verzí

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Datum | Verze | Popis | Autor |
| 25. března 2009 | 0.1 | Vytvoření dokumentu | Martin Sloup |
| 27. března 2009 | 0.2 | Přidání chybějících částí | Martin Sloup |
| 18. května 2009 | 0.3 | Odstranění nesouvisejících částí, úprava stěžejních funkcí | Martin Sloup |

Obsah

[Historie verzí 2](#_Toc230638644)

[1 Úvod 3](#_Toc230638645)

[2 Stěžejní funkce 3](#_Toc230638646)

[3 Plán implementace funkcí 3](#_Toc230638647)

[4 Rozdělení prací 3](#_Toc230638648)

[5 Omezení produktu 3](#_Toc230638649)

[6 Požadavky na prostředí 4](#_Toc230638650)

[7 Glosář 4](#_Toc230638651)

# Úvod

Na univerzitě se pracuje v komponentovém modelu OSGi. Rádi by demonstrovali použití komponentového modelu OSGi v aplikaci umožňující uživateli sledování pohybujících se objektů na mapě. Předpokladem je možnost pohybu s mapou její přiblížení, oddálení a výběr zobrazených objektů.

# Stěžejní funkce

FU1: Posun mapy, přiblížit, oddálit mapu

FU2: Zobrazit schovat určité objekty na mapě

FU3: Aktualizovat v časových intervalech polohu bodu na mapě

FU4: Zobrazit informace o příslušném objektu na mapě

FU5: Načítat informace o poloze objektu z textového souboru obsahující záznam trasy v NMEA formátu

FU6: Načítat informace o poloze objektu z webové služby

# Plán implementace funkcí

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Funkce | Iterace 1 | Iterace 2 | Iterace 3 |
| FU1 | Implementováno |  |  |
| FU2 | Není implementováno | Implementováno |  |
| FU3 | Není implementováno | Implementováno |  |
| FU4 | Není implementováno | Implementováno |  |
| FU5 | Není implementováno | Implementováno |  |
| FU6 | Není implementováno | Není implementováno | Implementováno |

# Rozdělení prací

* Martin Sloup
  + Implementace Vizuální části
  + Implementace uživatelského rozhraní
  + Zajištění komunikace mezi Vizuální částí a Registrem objektů
* Zdeněk Kořán
  + Implementace Registru objektů
  + Implementace Konfigurace registru objektů
* Tomáš Vavřička
  + Implementace Lokátoru načítající záznam trasy ve formátu NMEA
  + Implementace Lokátoru načítající aktuální pozici objektu z webové služby

# Omezení produktu

Výsledný produkt nebude mít následující funkce:

* Zobrazení historie trasy pohybu objektu
* Export informací o zobrazených objektech
* Požadované přihlášení jménem a heslem pro zobrazení některých objektů
* Seskupení skupin objektů do tematických skupin
* Hledání nebo filtrování objektů na základě klíčových slov

# Požadavky na prostředí

Předpokladem pro práci s výsledným produktem je běžný počítač s nainstalovanou podporou Javy ve verzi 1.6 a vyšší s možností připojení na Internet a jeden z následujících plně podporovaných prohlížečů:

* Internet Explorer 6.0 a vyšší
* Mozilla Firefox 2.0 a vyšší

# Glosář

**NMEA formát**

Neboli NMEA 0183 je standard pro komunikaci s GPS přijímačem vytvořenou organizací National Marine Electronics Association

**OSGi**

OSGi je specifikace, která definuje standard pro vývoj, nasazení a správu aplikací v řízeném prostředí. Řízeným prostředím je OSGi kontejner a aplikací je takzvaný bundle. Zjednodušeně řečeno OSGi kontejner je vlastní prostředí vystavěné nad JVM, které řídí soužití aplikací (takzvaných bundles, nebo-li balíků) v tomto prostředí - viditelností určitého API počínaje a definicí závislostí konče.