

Дорожная карта по развитию инфраструктуры библиотеки Rubirobot

Версия 0.1

Определить свойства-переменные для моторов и датчиков, генерировать их в момент первого обращения, автоматически уничтожать при отключении и по окончании программы. Цель: упростить обращение к датчикам-моторам, без объявления переменных и явного создания объектов. Например - gyro и gyro1 - первый подключенный гироскоп, gyro2 - второй и т.д.; gyro[1] - гироскоп на первом порту, gyro[2] - гироскоп на втором порту и т. д.; rule и rule1 - рулевое управление на первых двух моторах, rule2 - на последующих двух моторах, rule[1,4] - рулевое управление на первом и четвертом моторах и т.д.

На основе документации ev3dev разработать русскоязычную документацию по подготовке SD-карты, инсталляции, подключению, обновлению ПО, доустановке требуемых пакетов, русификации.

Подготовить документацию по разработке программ на блоке в SSH-сессии

Подготовить документацию по кросскомпиляции.

Готовить и периодически публиковать образ SD-карты с необходимым ПО для использования библиотеки rubirobot и архив библиотек для кросскомпиляции

Дорожная карта по развитию кода библиотеки Rubirobot

Версия 0.1

Модуль rubiroSound:

Возможность генерации аудио-файла вместо озвучивания

Создание очереди звуковых запросов

Поддержка мультиязычности

Модуль rubiroScreen:

Уменьшение зависимости от fcl-image, потенциально - отказ от использования fcl-image при сохранении неизменной интерфейсной части.

Модуль rubiroMotors:

Корректировка формулы поворота и способа остановки в TEv3Rule для максимального соответствия программному обеспечению Lego.

Поддержка рулевого управления для средних моторов.