**VESPER**

Skyscrapers

Informe iteración 2

Fecha entrega: 16-11-2016

Nerea Castellanos Rodríguez

Catherine Castrillo González

Sandra Fraile Infante

Stoycho Ivanov Atanasov

Julia Martínez Valera

Gaspar Rodríguez Valero

En esta iteración hemos hecho las siguientes actividades del hito 1:

**Proyectos Multimedia:**

1. **Registro de tiempos y % de realización de tareas en Project:**
2. **Detallar plan de iteraciones del mes de diciembre. Creación de subtareas y precedencias en Project:** Para esta tarea hemos asignado en Project las iteraciones 4 y 5 del mes de diciembre correspondientes al hito 1 y la creación de las subtareas y precedencias.
3. **Detallar plan de iteraciones del mes de diciembre. Asignar recursos a las tareas en Project:** Para esta tarea hemos asignado recursos a las tareas de las iteraciones 4 y 5 en Project.
4. **Rellenar documento de gestión de riesgos:**
5. **Comparar la planificación prevista y real en Project Hito 1:**

**Videojuegos 1:**

1. **Entregar el documento de diseño técnico de la arquitectura de la IA:**
2. **Gestión de estados de la IA con Máquina de Estados:** Se ha creado una primera versión en formato de terminal con diferentes estados
3. **Sistema de toma de decisión con Árboles de Decisión:** En la versión de terminal cada estado junto su árbol de decisión y desarrollando una segunda versión.

* Se está implementando una segunda versión externalizando los datos y creando una versión más óptima respecto a la anterior

**Videojuegos 2:**

1. **Control del player por motor de físicas 2D, dynamic o kynematic:** Para el desarrollo del control del player hemos tenido que dividir este entregable en diferentes tareas: detección del input mediante irrlicht, creación de un mundo físico, aplicación de movimiento al objeto físico según el input, instalación de SFML, detección del input del Joystick, aplicación del movimiento al objeto físico según el input, aplicación de rotación al objeto físico según el input de Joystick y aplicación de rotación al objeto físico según la posición del ratón.
2. **Sistema de depuración visual de físicas:** Para este entregable hemos dividio el trabajo en la creación y carga de modelo wireframe 3D en Blender y la detección de colisiones.
3. **Creación de un cargador de niveles:** Para este entregable se ha dividido el trabajo en la carga tmx con capa de objetos y la carga de objetos 3D.
4. **Formato propio para la definición de los niveles (documento con la especificación del formato):** Documento con una breve descripción del formato del fichero de los mapas que creamos. Definimos el formato, las capas que utilizamos en él y qué contiene cada una.