**Proyecto**

Vesper

**Grupo**

Skyscrapers

"INFORME DE SEGUIMIENTO

Iteración 1 Hito 1"

Hito: 1

Fecha entrega: 16-11-2016

Versión: 1

Componentes:

* Nerea Castellanos Rodríguez
* Catherine Castrillo González
* Sandra Fraile Infante
* Stoycho Ivanov Atanasov
* Julia Martínez Valera
* Gaspar Rodríguez Valero

# Propósito

*<Explicar el propósito del documento: por ej. representa el Informe de Seguimiento del Hito X Iteración Y correspondiente al proyecto Z, en el que se detalla todo el trabajo desarrollado en dicha iteración y las conclusiones extraídas del desarrollo del proyecto en dicho periodo>*

# Conclusiones

*<Extraer una serie de conclusiones generales en base a los objetivos planteados para la iteración y su grado de consecución, comparar las horas dedicadas frente a las estimadas. En la columna Observaciones indicar cualquier aspecto que sea relevante, como por ejemplo la explicación de un objetivo no conseguido y las acciones necesarias para compensar su no realización>*

# Tabla Resumen

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Tarea / Entregable | % realizado | HorasEstimadas /Dedicadas | Observaciones |
| Documento de diseño técnico de la arquitectura la IA | 20% | 4h | En desarrollo |
| Gestión de estados de la IA con máquinas de estado y Sistemas de toma de decisión con árboles de decisión | 15% | 30h |  |
| Control del player con motor de físicas 2d, dynamic o kinematic | 100% | 47 h 2 min | Falta por incluir el control con el mando |
| Sistema de depuración visual de las físicas | 90% | 8 h 11 min |  |
| Cargador de niveles | 90% | 8 h 2 min | Carga el mapa por tiles, queremos optimizarlo para cargar objetos más grandes y leer polilíneas |
| Formato propio para la creación de los niveles | 80% | 1 h | Hecho para la primera versión del cargador de mapas. Ir actualizando con los cambios del proyecto. |
| Informes de iteración e informe resumen del hito 1 | 30% | 2 h |  |
| Documento Gestión de riesgos | 70% | 2 h |  |
| Detallar plan de iteraciones del mes de Diciembre |  |  |  |
| Comparar la planificación prevista y real del hito 1. |  |  |  |
| Registrar tiempos y % de realización | 35% | 2 h |  |

1. **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.
2. **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.
3. **Rellenar documento de gestión de riesgos:**
4. **Comparar la planificación prevista y real en Project Hito 1:**

horas realizadas/ horas reales y porcentaje de realización

**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.

**Proyectos multimedia**

* 1. Plantilla de gestión de riesgos

Se identifican los problemas que pueden surgir o están surgiendo en el proyecto, se clasifican por su gravedad y se detallan.