**Proyecto**

Vesper

**Grupo**

Skyscrapers

"INFORME DE SEGUIMIENTO

Iteración 3 Hito 1"

Hito:

Fecha entrega: 30-11-2016

Versión: 1

Componentes:

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

# Propósito

*El propósito del documento representa el Informe de seguimiento del Hito 1 Iteración 3 correspondiente al proyecto Vesper de la rama de Videojuegos en el que se detalla las tareas realizadas en dicha iteración, las horas realizadas y estimadas, el porcentaje cumplido y si dicha actividad tiene alguna observación. También analizaremos las causas de dichos resultados.*

# Conclusiones

*En conclusión podemos decir que hemos ido cumpliendo con los objetivos principales así como: preparar la exposición que nos llevó más horas de las establecidas, implementar la cámara de seguimiento que costó mucho menos de lo establecido y el uso trazado de rayos, que aunque se pueda ir modificando está totalmente completado y con un tiempo menor del establecido.*

*Por otro lado, hemos decido dejar el sistema de toma de decisiones y el visualizador en OpenGL para la última iteración.*

*Respecto a la animación del logo en esta iteración hemos conseguido idear, diseñar y crear el que será nuestro logo para después animarlo. Una vez claro esto vamos a empezar con la animación en las próximas iteraciones.*

*Implementación de cámara inteligente que ajuste ángulo y zoom se irá realizado durante las siguientes iteraciones ya que en esta se ha podido completar el 50% pero han surgido algunos problemas que se irán resolviendo.*

*El modelo de EVA en Project lo pusimos para esta iteración inicialmente, pero tras conocer que será explicado más adelante lo dejaremos para dicho momento.*

*La gestión de colisiones de la cámara se ha dejado para la entrega del hito 2 ya que se ha considerado que debe pertenecer a dicho hito.*

# Tabla Resumen

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Tarea / Entregable | % realizado | HorasEstimadas /Dedicadas | Observaciones |
| Preparar exposición | 100% | 2/12h |  |
| Aplicar el modelo EVA en Project | 30% | 21/4h | Se terminará en la iteración 5 |
| Hacer vídeo con animación del logo de la empresa | 5% | 15/6 | Se irá terminando en las siguientes iteraciones. Aquí solo decidimos el diseño del logotipo por lo que queda la animación de este. |
| Sistema de toma de decisión con Behaviour Trees | 20% | 51/ | Se irá realizando hasta la iteración 5 |
| Implementación de cámara de seguimiento | 100% | 20/6’47h |  |
| Implementación de cámara inteligente que ajuste ángulo y zoom | 50% | 25/6’27h | La cámara ajusta zoom pero no el ángulo con los objetos |
| Gestión de colisiones de la cámara (sistema de depuración para ver colisiones) |  | 15/ | Se implementará para el 12 de enero |
| Usar trazado de rayos y otros tests de las físicas | 100% | 20/3h | Tarea finalizada, pero a lo largo del proyecto se pueden ir añadiendo para facilitarnos las cosas. |
| Crear visualizador OpenGL 4.X simple, con datos por programa. Shader básico. | 0% | 6/0h | Se realizará en la iteración 5 |
| Comparar la planificación prevista y real en Project hito 1. |  | 21/ |  |