Cahier des charges :

# Interface Kinect / Implémentation de la classe Kinect

* L'interface Kinect doit permettre trois mouvements de base :
* La main immobile, ou à plat pour immobiliser les écrans virtuels.
* La main sur le côté permettant de passer à l'écran virtuel en lui faisant faire une rotation (90° ou – 90°)
  + En particulier dans le meilleur des cas l'utilisateur peut faire un mouvement de balayage avec sa main
  + Dans le pire des cas l'utilisateur place sa main sur un côté ou un autre de la Kinect.

# Hologramme

Il est difficile d'établir un cahier des charges sans savoir quel technologie sera utilisé. On peut distinguer deux cas de figure :

* Dans le cas défavorable, l'hologramme affichera une image fixe via une un windows form. Les fonctionnalités et les opérations sur cette images seront limité. Pas d'interaction avec la Kinect.
* Un scénario similaire et celui de l'affichage d'une video post traité en amont et inclus dans le projet. Dans ce cas de figure il faut pouvoir déterminer quel API permet de jouer une vidéo en boucle dans un windows form ou similaire. La Kinect pourra mettre en pause la video.
* Dans le cas le plus favorable on exploite la technologie DirectX pour afficher un modèle 3D (des écrans virtuels en rotation affichant des images). La Kinect pourra interagir avec le modèle en 3D en arrêtant sa rotation ou en passant d'un écran virtuel à un autre d'un mouvement de main.

Dans tous les cas la taille de la fenêtre est fixe de sorte de toujours correspondre à la taille du prisme.