**Documento de desarrollo de iteración**

**Iteración # 3**

**Risky Jungle**

**Universidad del Quindío**

**Facultad de ingeniería**

**Armenia, Quindío – 2016**

**Contenido**

[**Planificación** 3](#_Toc460157797)

[**Objetivos** 3](#_Toc460157798)

[**Selección de Características** 3](#_Toc460157799)

[**Refinación de Características** 3](#_Toc460157800)

[**Seguimiento de la Iteración** 4](#_Toc460157801)

[**Cierre y Evaluación** 4](#_Toc460157802)

[**Lecciones aprendidas** 4](#_Toc460157803)

[**Mejoras al proceso** 4](#_Toc460157804)

# **Planificación**

Esta iteración tendrá como objetivos configurar la cámara (Dimensiones y seguimiento al personaje) y las físicas del personaje y los rivales con respecto al escenario, para en posteriores iteraciones poder validar las interacciones entre objetos.

# **Objetivos**

Los objetivos para la presente iteración son los siguientes:

* Configurar que la cámara le haga seguimiento al personaje.
* Configurar las físicas del personaje principal para que los movimientos sean realistas.
* Configurar las físicas del prefab de la serpiente.
* Configurar las físicas del prefab del cocodrilo.
* Configurar las físicas del prefab del oso.
* Configurar las físicas del prefab del tigre.
* Configurar las físicas de los objetos.

# **Selección de Características**

De acuerdo a los objetivos y al documento de especificación de características, las características a implementar en la presente iteración serán:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Prioridad** | **ID** | **Característica** |
| 7 | 22 | Configuración cámara |
| 6 | 16 | Físicas personaje principal |
| 3 | 17 | Físicas cocodrilo |
| 3 | 18 | Físicas oso |
| 3 | 19 | Físicas tigre |
| 3 | 20 | Físicas serpiente |
| 3 | 21 | Físicas objetos |

# **Refinación de Características**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Características** | **Tareas** | **% realizado** |
| Configuración cámara | Configurar la resolución de la cámara | 100% |
| Configurar el scroll parallax | 100% |
| Hacer que la cámara siga al personaje de izquierda a derecha mas no en sentido contrario | 100% |
| Físicas personaje principal | Configurar las físicas del personaje para que los movimientos y acciones del personaje sean realistas y de acorde a los obstáculos | 100% |
| Físicas cocodrilo | Configurar las físicas del prefab del cocodrilo para que sus movimientos y acciones sean realistas y de acorde a los obstáculos | 100% |
| Físicas oso | Configurar las físicas del prefab del oso para que sus movimientos y acciones sean realistas y de acorde a los obstáculos | 100% |
| Físicas tigre | Configurar las físicas del prefab del tigre para que sus movimientos y acciones sean realistas y de acorde a los obstáculos | 100% |
| Físicas serpiente | Configurar las físicas del prefab de la serpiente para que sus movimientos y acciones sean realistas y de acorde a los obstáculos | 100% |
| Físicas objetos | Configurar las físicas de lo prefabs de los diversos objetos para que sus movimientos y acciones sean realistas y de acorde a al entorno | 100% |

# **Seguimiento de la Iteración**

En el trascurso de la iteración se presentó la siguiente situación relevante:

* El scroll parallax volvía a su posición inicial una vez culminaba un movimiento afectando la perspectiva del entorno y su solución llevó un tiempo considerable.

# **Cierre y Evaluación**

Durante esta iteración solo se presentó una situación adversa, la cual fue descrita en la sección anterior de este documento. Las tareas fueron realizadas en su totalidad y a tiempo, por ende esta iteración se cierra con una ejecución del 100%.

## **Lecciones aprendidas**

* El uso de transiciones de imágenes es muy eficaz para animar componentes como el agua.

## **Mejoras al proceso**

* El uso de un background estático, al cual se le modifica la variable *offset* consume menos recursos que instanciar varios elementos en toda la escena.