Interaction 3D avec un modèle géométrique

*Rapport de fin du premier sprint*

# 1. Binôme Bastien Santini / Théo Querment

# 2. Binôme Loïc Bizot / Stéphane Tillier

# 3. Binôme Julien Marie / Alexandre Moutouh : Wiimote

## Tableau récapitulatif

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| N° | Tâche | Accomplissement |
| 1 | Création d’un serveur TCP pour le transfert des données acquises via wiiuse vers Unity. | 100% |
| 2 | Récupération des données mesurées sur Unity. | 100% |
| 3 | Affichage d’un parallélépipède représentant la wiimote (indicateur) et application des rotations récupérées dessus. | 100% |
| 4 | * Affichage d’un rayon avec comme point d’origine l’extrémité de l’indicateur en guise de pointeur. * Sélection d’un objet avec le bouton A lorsque l’utilisateur pointe dessus. * Déplacement de l’objet sélectionné. | 100% |

## Résultats à l’issu du Sprint 1

L’utilisateur peut connecter la wiimote au projet Unity puis :

* Vérifier que les mouvements sont réceptionnés et interprétés correctement en regardant si les rotations appliquées à l’indicateur représentent bien celles qu’il réalise avec sa wiimote.
* Déplacer le curseur de sélection représenté par un rayon partant de l’indicateur.
* Sélectionner un point de contrôle avec la touche A, puis le déplacer.

## Tâches prévues pour le sprint suivant

A l’issue de la première réunion d’avancement, les tâches suivantes sont :

|  |  |
| --- | --- |
| N° | Tâche |
| 1 | Adapter le fonctionnement actuel en solution ergonomique pour l’utilisateur |
| 2 | La réaliser |

# 4. Binôme Amélie Lupo / Stéphane Nativel

## Tableau récapitulatif

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| N° | Tâche | Accomplissement |
| 1 | Tester l’import de dll C++ sur Unity | 100% |
| 2 | Installation & Configuration du SDK Leap Motion sous Windows | 100% |
| 3 | Récupération des données mesurées par le capteur | 100% |

## Précisions sur les tâches réalisées

**3** Les positions de chaque doigt des deux mains ont été affichées dans la console de sortie.

## Tâches prévues pour le sprint suivant

|  |  |
| --- | --- |
| N° | Tâche |
| 1 | Détecter la collision entre les mains et un objet représenté par ses coordonnées en C++ |
| 2 | Détecter la saisie de l’objet ainsi que des mouvements de zoom |
| 3 | Effectuer une première visualisation sur Unity |