CHANGELOG BRANCH DEVELOPMENT RV:

V1.1:

ADDED:

- Los guantes se ven correctamente en RV.

- No hay errores de compilacion.

CHANGED:

- Agregado SDK de Noitom HI5 (no el de Interaction ya que ese provoca errores al no usar sus objetos interactivos).

- Comentada linea de mHumanButtons.setVisible(value); para evitar que los botones de magnetizacion y ayuda se muestren en las manos de RV.

Script: HI5\_VIVEInstance.cs

- Cambiado el color del material de las manos para ponerlas de color carne.

V1.2:

ADDED:

- Soporte para capturar cuando el guante toca un cubo( es decir, capturar el primer estado de cada gesto).

CHANGED:

- Para realizar la captura del collider:

- Agrego un collider a cada cubo.

- Creacion del Script StateController.cs para capturar el collider del cubo 1 respecto al guante.

V1.3:

ADDED:

- Soporte para capturar el gesto del guante entero (es decir, capturar todos los estados).

- Todavia no tienen tiempo predefinido.

CHANGED:

- Script StateController.cs

V1.4:

ADDED:

- Primera version funcional de escena tutorial tempo 2/4.

- La informacion se saca por logs.

- Feedback sonoro que tambien habrá que cambiar.

CHANGED:

- StateController.cs

V1.7:

ADDED:

- Todos los cubos de los gestos de tempo (compas de 2/4, 3/4, 4/4) colocados correctamente.

- Scripts de deteccion de gestos de tempo: EN PROCESO.

CHANGED:

- Posicion de los cubos.

V1.9:

ADDED:

- Agregado HI5\_INTERACTION\_SDK.

- Reconocimiento de gestos agregado.

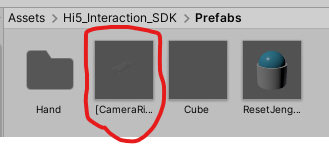
- Collider con las manos.

CHANGED:

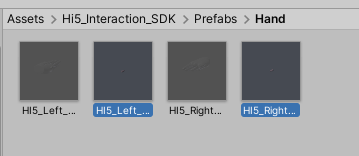
* 1. Seguir los pasos de las páginas 3, 4 y 5 del documento adjunto (documento 1) para preparar el entorno:



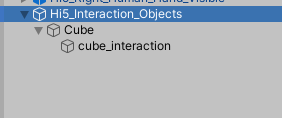
* 1. Arrastrar a la escena el prefab de "[CameraRig]\_HI5\_Interaction" que controla toda la interacción de los guantes. El prefab esta localizado en la siguiente ruta:



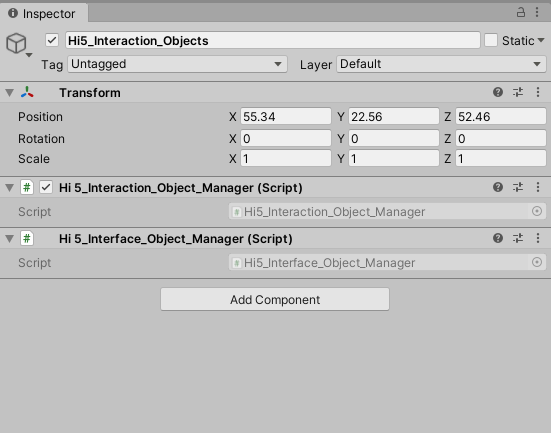
* 1. Agregar a la escena los prefabs de las manos visibles para poder verlas en VR. Ambos prefabs estan localizados en:



* 1. Seguir los pasos del apéndice del documento adjunto en el paso 1. (Hi5\_Unity\_Interaction\_SDK\_UserGuide\_1.1.0.35.pdf). Páginas 16 a 29. Estos pasos se encargan de configurar todos los prefabs necesarios para la interacción correcta de los scripts del SDK.
  2. El siguiente paso es agregar objetos de interaccion usados por los guantes. Si este paso no se lleva a cabo se produce un error constante ya que los scripts del SDK utilizan el objeto HI5\_Glove\_Interaction\_Item, inicializado solo sobre estos objetos.
  3. Para agregar los objetos del paso 5 se siguen los pasos del documento adjunto en el paso 1. (Hi5\_Unity\_Interaction\_SDK\_UserGuide\_1.1.0.35.pdf) desde la página 7 y a la 10 en la sección "make an object an interactive object".
  4. Para que los scripts de interacción con los objetos puedan comunicarse correctamente con ellos hay que agregar una capa por encima como Empty Object que SE DEBE llamar con el siguiente nombre "Hi5\_Interaction\_Objects". Las características de este empty object que hace de padre sobre todos los objetos interactivos que hemos creado en el paso 6 se representa en la siguiente imagen:



Jerarquía en Unity de los objetos interactivos. (HI5\_Interaction\_Objects representa la capa OBLIGATORIA agregada en el paso 7 y el resto de hijos son los objetos interactivos que hemos creado en el paso 6).



Características obligatorias de la capa HI5\_Interaction\_Objects ( La propiedad Transform puede tener cualquier valor).