

# **Informe Iteración 5 Hito 1**

## **Proyecto ABP**

**Grupo: Crazy Cats**

**proyecto**

**Deadly Dance**



**Universitat d'Alacant**  
**Universidad de Alicante**

**Grado Ingeniería Multimedia**

**ABP 2018-2019**

## 1. Propósito

Documento que explica el desarrollo de la iteración 5 del hito 1, se explican las asignaciones de tiempo y los objetivos logrados.

## 2. Conclusiones

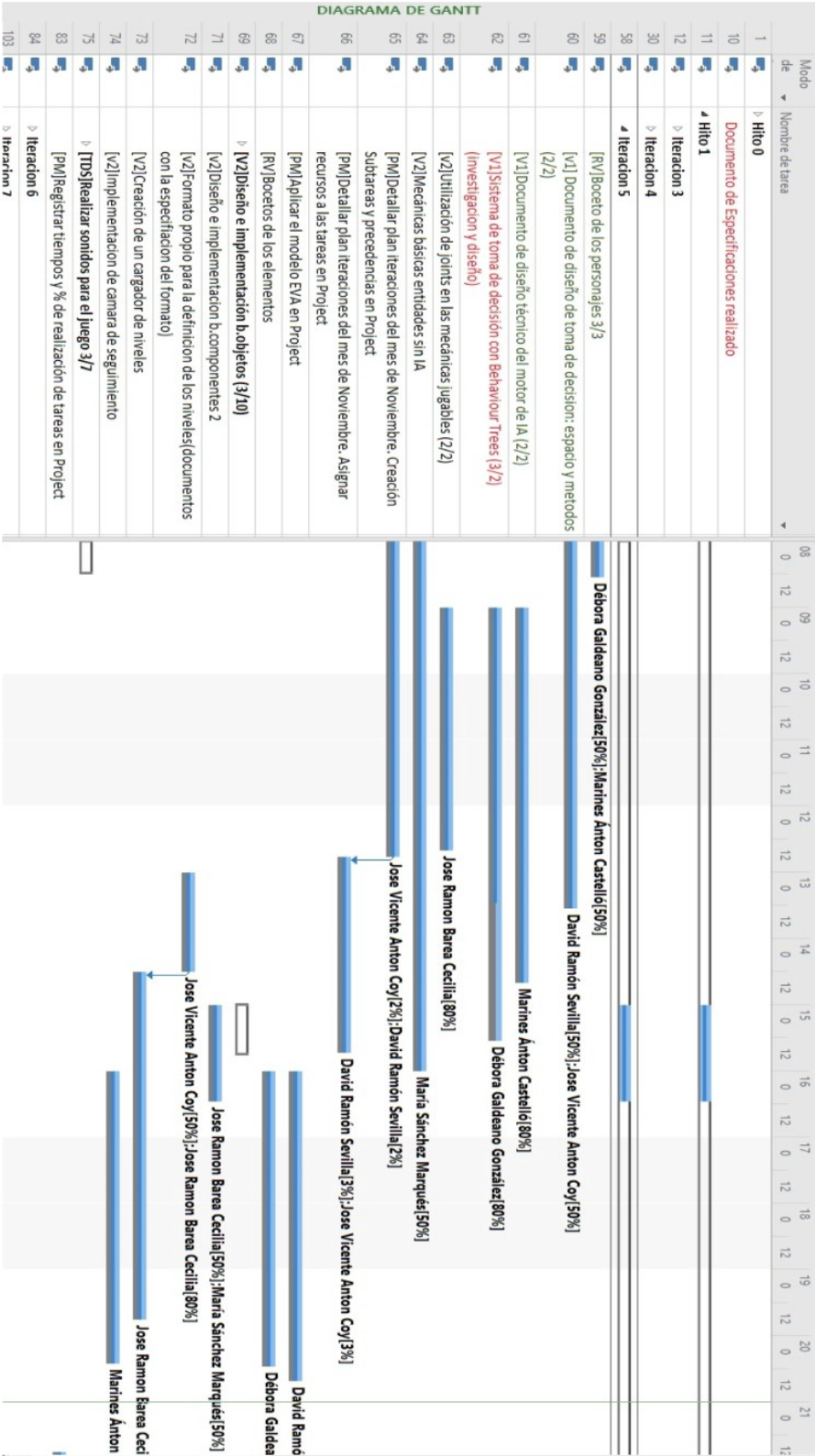
- La planificación en esta ocasión ha sido más correcta casi todas las tareas se han llevado a cabo.
- Tenemos *joints* implementados con Box2D, toda la documentación realizada y los diagramas de clases y componentes que se irán actualizando durante las iteraciones. También está implementado el cargador de mapas y las dinámicas básicas de movimiento.
- Se ha realizado la primera grabación de sonidos, por lo que también se tienen ya unos cuantos sonidos para el proyecto.

### 3. Tabla Resumen

Tarea	Entregable	% realizado	Horas Estimadas / Reales	Observaciones
Tarea 1	[RV]Boceto de los personajes 3/3	100%	4/4,65 h	Responsables: Marinés, Débora
Tarea 2	[v1] Documento de diseño de toma de decisión: espacio y métodos (2/2)	100%	28/10,7 h	Responsables: José Vicente, David Ramón, Débora  Este documento se ira modificando durante la implementación de la IA.
Tarea 3	[V1]Documento de diseño técnico del motor de IA (2/2)	100%	29/12,85 h	Responsables: Débora, Marinés  Este documento se ira modificando durante la implementación de la IA.
Tarea 4	[V1]Sistema de toma de decisión con <i>Behavior Trees</i> (2/2)	50%	36/53,2 h	Responsables: Débora, Marinés  Queda implementación, se crea tarea en iteración 6(25 horas).
Tarea 5	[v2]Utilización de <i>joints</i> en las mecánicas jugables (2/2)	100%	17/26,86 h	Responsable: José Ramón
Tarea 6	[V2]Mecánicas básicas entidades sin IA	100%	30/14,5 h	Responsable: José Ramón, María
Tarea 7	[PM]Detallar plan iteraciones del mes de Noviembre. Creación Subtareas y precedencias en Project	100%	23/30 minutos	Responsables: David Ramón, José Vicente  No esta reflejado en togg es una aproximación.
Tarea 8	[PM]Detallar plan iteraciones del mes de Noviembre. Asignar recursos a las tareas en Project	100%	23/1 h	Responsables: David Ramón, José Vicente  No esta reflejado en togg es una aproximación.
Tarea 9	[PM]Aplicar el modelo EVA en	100%	21/1 h	Responsables: David Ramón, José Vicente

	Project			No esta reflejado en toggl es una aproximación.
Tarea 10	[RV] Bocetos de los elementos	100%	18/0,9 h	Responsables: Débora
Tarea 11	[V2] Diseño e implementación b.objetos (3/10)	100%	7/7 h	Responsables: David Ramón, José Vicente  No esta reflejado en toggl es una aproximación.
Tarea 12	[v2] Diseño e implementación b.componentes 2	100%	10/8 h	Responsables: María  No esta reflejado en toggl es una aproximación.
Tarea 13	[v2] Formato propio para la definición de los niveles (documentos con la especificación del formato)	100%	11/5,2 h	Responsables: José Ramón, José Vicente
Tarea 14	[V2] Creación de un cargador de niveles	100%	28/12,6 h	Responsables: José Ramón, José Vicente
Tarea 15	[v2] Implementación de cámara de seguimiento	0%	17/4,25 h	Responsables: Marínés, David
Tarea 16	[TDS] Realizar sonidos para el juego 3/7	100%	15/15 h	Responsables: David, María, Débora, José Ramón
Tarea 17	[PM] Registrar tiempos y % de realización de tareas en Project	100%	48 / 48 minutos	Responsables: todos
			<b>Total: 297 /</b> <b>179,2</b>	

4. Captura Planificación



## 5. Registro Tiempos Dedicados

Enlace tiempo (David, José Vicente, José Ramón, Marínés, María).

Enlace tiempo Débora.

## 6. Modelo Eva

En general todas las tareas se han llevado en su tiempo, hay que decir que esta iteracion a tenido muy buenos resultados en general, menos por la tarea de arboles de comportamiento que al ser mas extensa se necesitaran mas horas para la implementación, el rendimiento de la tarea tendría un retraso de un 49%.

Se adjunta foto de la tabla de tareas.

	Entrega	Coste	Coste	Rendimiento	Rendimiento	CPTR	VP	VC
		Planificado	Actual	Actual	de coste			
	▷ Iteracion 3	2.063,68 €	1.189,96 €	0,58	1	#####	-873,72 €	0,00 €
	▷ Iteracion 4	1.344,23 €	1.309,43 €	0,97	1	#####	-34,80 €	0,00 €
	◀ Iteracion 5	4.422,15 €	4.105,35 €	0,93	1	#####	-316,80 €	0,00 €
	[RV] Boceto de los personajes 3/3	100,00 €	100,00 €	1	1	100,00 €	0,00 €	0,00 €
	[v1] Documento de diseño de toma de decision: espacio y metodos (2/2)	522,00 €	522,00 €	1	1	522,00 €	0,00 €	0,00 €
	[V1] Documento de diseño técnico del motor de IA (2/2)	432,00 €	432,00 €	1	1	432,00 €	0,00 €	0,00 €
	[V1] Sistema de toma de decisión con Behaviour Trees (3/2) (investigacion y diseño)	651,20 €	334,40 €	0,51	1	334,40 €	-316,80 €	0,00 €
	[v2] Utilización de joints en las mecánicas jugables (2/2)	224,00 €	224,00 €	1	1	224,00 €	0,00 €	0,00 €
	[V2] Mecánicas básicas entidades sin IA	490,00 €	490,00 €	1	1	490,00 €	0,00 €	0,00 €
DIAGRAMA DE GANTT	[PM] Detallar plan iteraciones del mes de Noviembre. Creación Subtareas y precedencias en Project	17,57 €	17,57 €	1	1	17,57 €	0,00 €	0,00 €
	[PM] Detallar plan iteraciones del mes de Noviembre. Asignar recursos a las tareas en Project	25,92 €	25,92 €	1	1	25,92 €	0,00 €	0,00 €
	[PM] Aplicar el modelo EVA en Project	24,41 €	24,41 €	1	1	24,41 €	0,00 €	0,00 €
	[RV] Bocetos de los elementos	380,00 €	380,00 €	1	1	380,00 €	0,00 €	0,00 €
	▷ [V2] Diseño e implementación b. objetos (3/10)	28,80 €	28,80 €	1	1	28,80 €	0,00 €	0,00 €
	[v2] Diseño e implementación b. componentes 2	220,00 €	220,00 €	1	1	220,00 €	0,00 €	0,00 €
	[v2] Formato propio para la definición de los niveles (documentos con la especificación del formato)	300,00 €	300,00 €	1	1	300,00 €	0,00 €	0,00 €
	[V2] Creación de un cargador de niveles	551,00 €	551,00 €	1	1	551,00 €	0,00 €	0,00 €
	[v2] Implementación de cámara de seguimiento	162,00 €	162,00 €	1	1	162,00 €	0,00 €	0,00 €
	▷ [TDS] Realizar sonidos para el juego 3/7	289,08 €	289,08 €	1	1	289,08 €	0,00 €	0,00 €
	[PM] Registrar tiempos y % de realización de tareas en Project	4,18 €	4,18 €	1	1	4,18 €	0,00 €	0,00 €

(Este tema hay que hablarlo con el profesor a cargo los valores son muy positivos, posiblemente un error al realizar el seguimiento por parte del project manager)