**Informe Iteración 7 Hito 1**

**Proyecto ABP**

**Grupo: Crazy Cats**

proyecto

**Deadly Dance**



**Grado Ingeniería Multimedia**

**ABP 2018-2019**

# Propósito

Documento que explica el desarrollo de la iteración 7 del hito 1. Se explican las asignaciones de tiempos y los objetivos logrados.

# Conclusiones

* La idea de enfocarnos en las mecánicas ha resultado positivamente. La mayoría de las mecánicas han sido terminadas en un tiempo bastante corto.
* Hará falta hacer una tarea para estabilizar el proyecto con el objetivo de limpiar y optimizar código y que no dé problemas más adelante.(30 horas)
* Al realizar un esfuerzo bastante importante en un espacio corto de tiempo ha aumentado los errores en código.
* Algunas de las implementaciones finalizadas en el hito no se han terminado de integrar ya que tienen dependencias de otras tareas futuras.

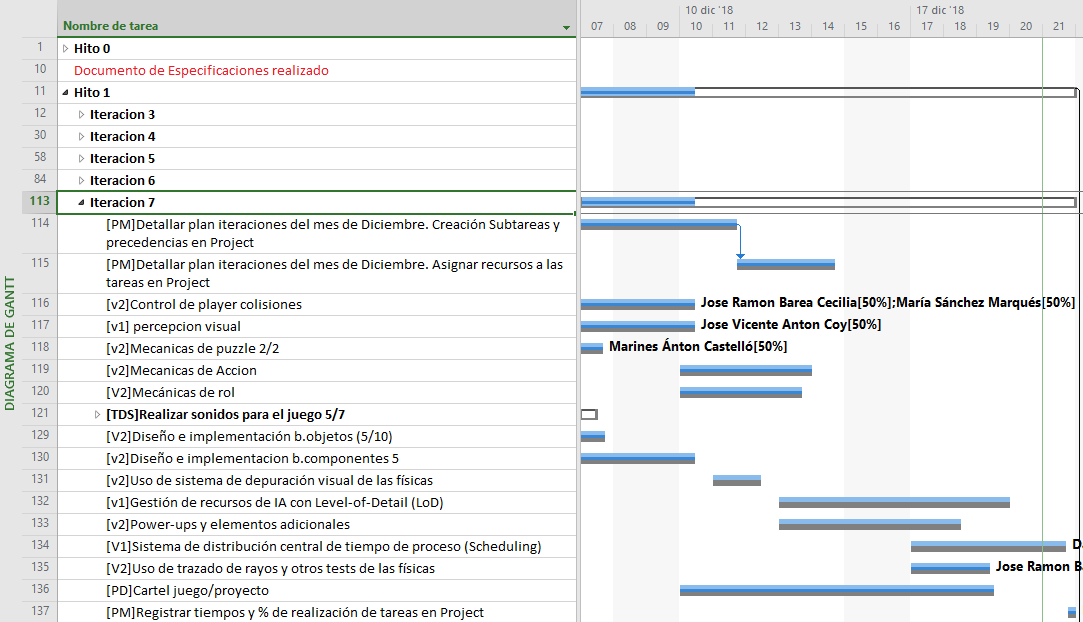
**Conclusiones hito 1**

* El número de tareas por iteración tendría que ser entre 10 y 13 (2 por persona cada 15 días).
* El número horas máximas debería ser 200 horas aproximadamente.
* El esfuerzo en un corto periodo de tiempo produce muchos errores.

# Tabla Resumen

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Tarea | Entregable | % realizado | HorasEstimadas / Reales | Observaciones |
| Tarea 1 | [PM]Detallar plan iteraciones del mes de Diciembre. Creación Subtareas y precedencias en Project | 100% | 23/ 3 h | Responsables: Jose vicente,David |
| Tarea 2 | [PM]Detallar plan iteraciones del mes de Diciembre. Asignar recursos a las tareas en Project | 100% | 23/ 3 h | Responsables: Jose vicente,David |
| Tarea 3 | [v2]Control de player colisiones | 100% | 10/ 18 h | Responsables: Jose ramon |
| Tarea 4 | [v1]percepción visual | 100% | 10/8,6 h | Responsables: Jose vicente |
| Tarea 5 | [v2]Mecanicas de puzzle | 100% | 5/48,5 h | Responsable: Marines |
| Tarea 6 | [v2]Mecanicas de accion | 100% | 32/81 h | Responsable: David, Débora,Marines |
| Tarea 7 | [v2]Mecanicas de rol | 100% | 30/34,5 h | Responsables: Maria, Jose Ramon, Jose vicente  Falta un poco de implementación. |
| Tarea 8 | [TDS]Realizar sonidos para el juego 5/7 | 100% | 15/21,6 h | Responsables: Jose ramon, David ramon, Maria, Debora, Marines  Fmod implementado totalmente. |
| Tarea 9 | [V2]Diseño e implementación b.objetos (4/10) | 100% | 7/7 h | Responsables: todos |
| Tarea 10 | [v2]Diseño e implementacion b.componentes 3 | 100% | 10/10 h | Responsables: todos |
| Tarea 11 | [v2]Uso de sistema de depuración visual de las físicas | 0% | 10/0 h | Responsables: David ramon, Jose vicente  Se pasa a siguiente iteración. |
| Tarea 12 | [v1]Gestión de recursos de IA con Level-of-Detail | 0% | 40/ 0 h | Responsables: Marines, David ramon.  Se pasa a iteración 8. |
| Tarea 13 | [v2]Power-ups y elementos adicionales | 0% | 28/0 h | Responsables: Debora, Maria  Se pasa a siguiente iteración. |
| Tarea 14 | [V1]Sistema de distribución central de tiempo de proceso (Scheduling) | 0% | 38/4 h | Responsables: david ramon.  Se pasa a siguiente iteración. |
| Tarea 15 | [V2]Uso de trazado de rayos y otros tests de las físicas | 100% | 17/10 h | Responsable: Jose ramon, David ramon, Debora, Marines  Se pone unas horas aproximadas porque va dentro de otras tareas. |
| Tarea 16 | [PD]Cartel juego/proyecto | 100% | 60/8 h | Responsable: Jose ramon, David ramon, Jose vicente, Marines |
| Tarea 17 | [PM]Registrar tiempos y % de realización de tareas en Project | 100% | 48/ 30 M | Todos |
|  | | | **Total: 358 / 257 h** | Toggl: 286 h |

# Captura Planificación

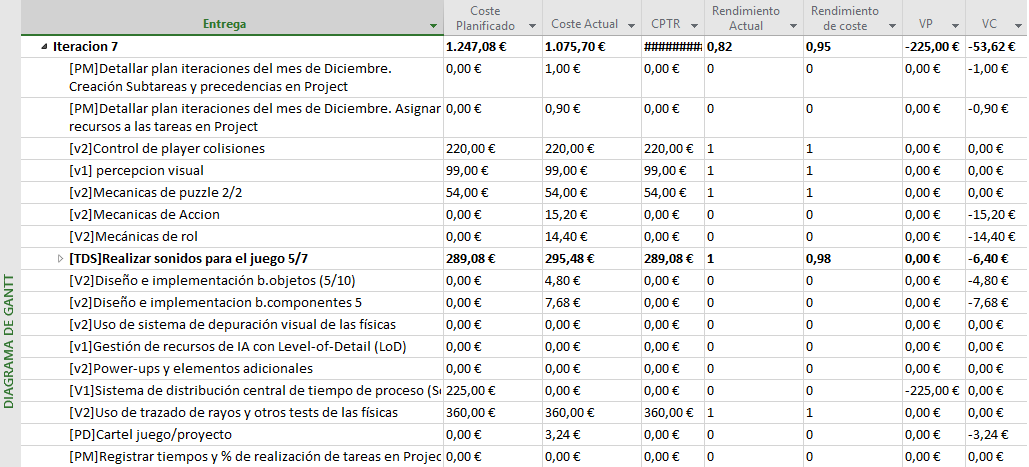


# Registro Tiempos Dedicados

[Enlaces en issue](https://github.com/ABPMultimediaUA/Deadly-Dance/issues/12) de la iteración correspondiente.

# Modelo Eva

Como se puede apreciar, aunque el hito 1 ha sufrido cierto retraso, han quedado pocas tareas que realizar para el siguiente: aproximadamente tiene un 7% de retraso que se pasa al hito 2. Por otra parte, al hacer las tareas más deprisa, se tiene un ahorro de casi 250€ del presupuestado, lo que es buena señal puesto que se paga menos por más.



Ya parece que se han solucionado los errores con el modelo eva.