

# Laval Virtual 2014

---

## Spécifications préliminaires

**Félix G. Harvey  
Simon Delisle  
François Pierre Doray  
Alexandre Vanier**

**14 janvier 2014**

## Responsabilités des membres

Simon Delisle

- Produit (configuration)
  - Responsable GIT
- Coordination/planification
  - Assurer le respect de l'échéancier
  - Choix de l'outil de planification et du serveur GIT (Redmine, githost, GitHub, BitBucket, ou autre)
  - Mise à jour des jalons et de l'échéancier
  - Division/attribution des tâches via l'outil de planification choisi

François Pierre Doray

- Technique (Outils)
  - Expert technique
  - Acquisition de connaissances sur les outils et technologies utilisables

Alexandre Vanier

- Assurance qualité
  - Tests (de régression, unitaires, et autres au besoin)
  - Application des notions d'INF8301

Félix Gingras Harvey

- Représentant d'équipe
  - Communication avec les parties externes (école, professeur, représentants de Laval Virtual, etc.)
  - Rédactions de documents (demandes de financements, requêtes d'informations et autres)
- Processus/méthodologie
  - Assurer le respect du processus
  - Cibler et régler les faiblesses de la méthodologie utilisée

## Environnement technique

### Démo

#### Logiciels

Nous utiliserons Unity 4 comme moteur de jeu. La licence de base sera utilisée sur nos portables afin de maximiser le temps consacré au développement. Au mois de mars, nous prévoyons exploiter les licences Unity Pro installées à Polytechnique pour peaufiner le rendu visuel de notre démo. Tous les scripts seront développés en C#. Blender sera utilisé pour générer les modèles 3D.

Le contrôle des versions sera fait avec Git. Le suivi des tâches et de l'échéancier sera fait sans doute dans Redmine.

#### Capteurs

Une Kinect pour Xbox 360 sera utilisée pour capter les mouvements des membres des joueurs. Cette détection sera utile pour des instruments comme la batterie ou les cymbales.

Le capteur Asus Xtion PRO (70\$) semble fournir de l'information précise quant à la position des doigts. Il doit être suspendu au-dessus du joueur. Si nos expérimentations avec l'API sont concluantes, nous nous procurerons ce capteur.

Des démarches ont été entreprises pour obtenir une Kinect 2 pour Windows. Ce capteur offre une meilleure précision que la Kinect pour Xbox 360. Elle pourra remplacer ce dernier capteur ou bien être utilisée pour capter les mouvements des doigts, selon les résultats de nos expérimentations.

#### Supports pour capteurs

La Kinect pour Xbox 360 devra être soutenue dans une position horizontale à environ 1,5 mètres du sol. Le capteur Asus Xtion PRO devra être soutenue à environ 2,5 mètres de hauteur, dans une position lui permettant de voir au sol. François possède 2 trépieds repliables. Ils pourront être adaptés pour fournir ce support.

#### Projection et sonorisation

Un projecteur multimédia sera nécessaire pour afficher une image de type «première personne» des joueurs sur un mur au fond de la zone d'exposition. Le concept du jeu impose aussi l'utilisation d'un système de son de bonne qualité.

### Temps limité

Nous utiliserons Unity pour permettre un développement rapide lors de la compétition «Temps limité». Les modèles seront réalisés avec Blender.

## Horaire d'équipe

Cours :	LOG4900	Nom :	Projet Final	Session :	H2014
---------	---------	-------	--------------	-----------	-------

P	H	Lundi 1	Mardi 2	Mercredi 3	Jeudi 4	Vendredi 5
1	8 H 30			Local Réservé		
2	9 H 30			Présents		
3	10 H 30			Présents		
4	11 H 30			Présents		
5	12 H 45			Local Réservé	Période 45	
6	13 H 45			Local Réservé	Local réservé	
7	14 H 45			Local Réservé	Local Réservé	
8	15 H 45			Présents		
9	16 H 45			Local Réservé		
	S O I R			Local Réservé		

