Journal de bord :

Semaine 1 :

* 24/05/2016 : Installation Android Studio, Unity studio, JDK, github. Lecture de docs propre a la VR et a l’utilisation de unity combine a Android. Test sur bt-200, debut Gantt.
* 25/05/2016 : Tentative de maj de moverio bt200 vers le build developpeur (besoin accès wifi), lecture de docs. Découverte Wikitude et Vuforia. Test android tablette, lecture de tutoriaux mais anciens (4 ans)
* 26/05/2016 : Lecture de docs, réception du kit développeur tango. Test samples Vuforia.
* 27/05/2016 : Nom trouve (S.U.B. : See Unstable Building), modélisation de S.U.B effectue. Récupération des footprints et de leurs géométries dans l’application S.U.B. Début du calcul de distance et d’angle entre un point et un polygone.

Semaine 2 :

* 30/05/2016 : MAJ moverio -> developpeur build. Union des géométries. Tentatvie gps + boussole sur epsom juste compass qui fonctionne
* 31/05/2016 : Correction bugs gps et bdd. Lecture d’un tutorial très intéressant et changement de type de capteur désormais on s’intéresse à la rotation autour de chacun des axes (+ pratique). Fonction de calcul des plus proches voisins et des distances du point à ses ppv. Modification de la gdb ajout nom et type par défaut
* 01/06/2016 : Passage en oriente objet. Azimut et visibilité ok, problème récupérer azimut avec capteurs
* 02/06/2016 :GPS position utilise et bâtiment détecté avec tablette Motorola. Affichage positon des buildings ok.
* 03/06/2016 : Affichage type ok glasses et tablette, test extérieur avec tablette Ok.

Semaine 3 :

* 06/06/2016 : Démarrage Tango (Semaine de relesase au grand public + de doc normalement disponible). Création gdb avec nouvelles données, adaptation du code au nouvelle donne, type de mur OK. Fragment map fonctionne une seule fois, travail sur tango désormais, espon en charge