

# i-score à l'horizon 2017

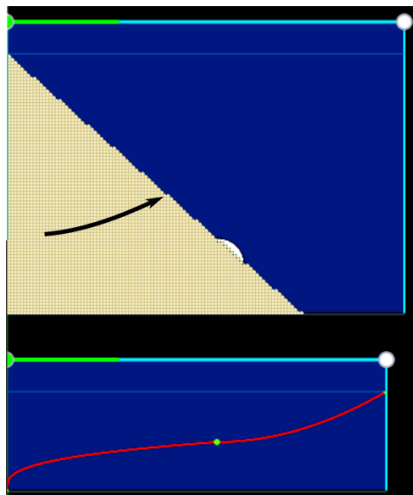
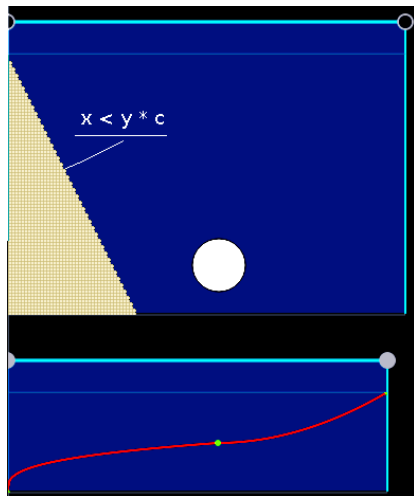
Jean-Michaël Celerier

LaBRI, Blue Yeti

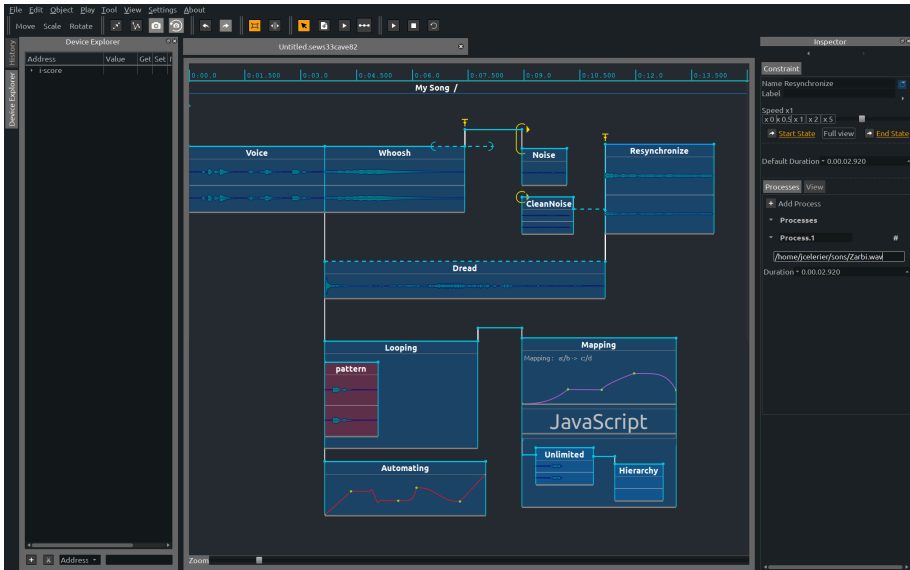
5 octobre 2016

# En 2016

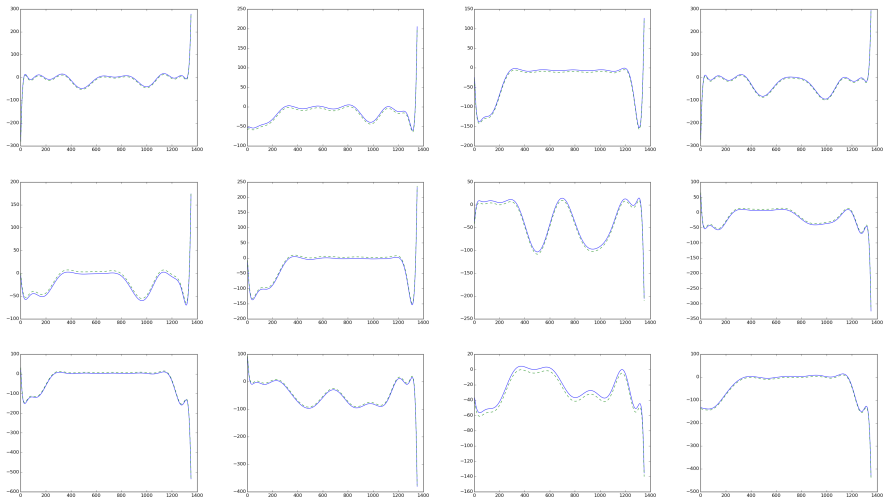
- ▶ Travail **spatial** → utilisation des formes cartésiennes pour définir des zones.
- ▶ Travail sur **robots** → stages et protocoles.
- ▶ Travail sur **audio** → fonctionnalités de séquenceur.



Objets spatiaux



## Fonctionnalités audio



Mouvements des moteurs et interpolations (Maëva Grondin)

# Objectifs

- ▶ En cours : typage des données manipulées.
  - ▶ Implique la conception d'un modèle de calcul : HSV  $\rightarrow$  RGB  $\rightarrow$  HSV.
  - ▶ Graphes dataflow dynamique.
  - ▶ À terme : temporalité dans les calculs (temps différé, etc.).
- ▶ Problématique de la répartition.
  - ▶ Implémentation de l'exécution sur plusieurs machines.
  - ▶ Répartition des médias : flux A/V, scènes 3D...
  - ▶ Répartition des programmes : on écrit un calcul dans PureData (ou autre), et on incorpore une version pré-compilée dans le protocole pour exécution sur embarqué ou dans web.

# Liens

- ▶ Dépôt pour l'extension espace :  
`github.com/OSSIA/iscore-addon-space`
- ▶ Dépôt pour l'extension audio :  
`github.com/OSSIA/iscore-addon-audio`
- ▶ Dépôts pour le travail sur robots :  
`github.com/iscore-metabots`
- ▶ Le logiciel :  
`i-score.org`

Merci !