

# Réalité augmentée 3D avec Hololens pour simulation d'un scénario de crise

Technologies de l'information et de la communication (TIC)  
Filière informatique (INFO)  
IICT



HAUTE ÉCOLE  
D'INGÉNIERIE ET DE GESTION  
DU CANTON DE VAUD  
[www.heig-vd.ch](http://www.heig-vd.ch)

Simon Baehler

Ehrensberger Juergen, Responsable  
Prof Name Surname, Expert  
Prof Name Surname, Expert

Yverdon-les-bains, HEIG, 2017



# Cahier des charges

## TRAVAIL DE BACHELOR 2016 - 2017

### **Réalité augmentée 3D HoloLens pour la simulation d'un scénario de crise**

---

#### **Institut IICT**

#### **Énoncé**

#### **Contexte**

Ce TDB fait partie d'un projet plus large qui vise à démontrer l'utilité de visualisation 3D pour la simulation de scénarios de crise et la formation du personnel de la police pour l'intervention. Une telle simulation s'effectuerait dans un espace spécialement équipé de capteurs qui mesurent la position d'une ou plusieurs personnes à l'intérieur de l'espace et détectent leur orientation et posture. A l'aide d'un dispositif de réalité augmentée (par exemple Microsoft HoloLens) les personnes peuvent visualiser l'environnement de manière réaliste tout en tenant compte de la position/orientation du porteur ainsi qu'éventuellement d'autres personnes présentes.

#### **Objectif global**

L'objectif de ce projet est la réalisation d'une visualisation interactive 3D d'une intervention par la police. La visualisation utilisera un masque de réalité augmentée Microsoft HoloLens ainsi qu'une plateforme de visualisation 3D temps réel, Unity 3D.

#### **Cahier des charges**

Le projet comprend les étapes suivantes:

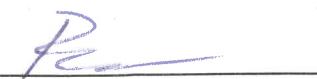
- Etablissement de la planification du projet
- Prise en main du moteur de jeu et de Microsoft HoloLens
- Définition d'un scénario de simulation concret
- Modélisation 3D du scénario y compris des détails de l'intérieur d'un bâtiment
- Réalisation de la simulation 3D d'une intervention, y compris
  - la simulation d'un personnage "tireur" ayant un comportement intelligent,
  - la simulation de plusieurs personnages "civils", avec différents comportements,
  - l'interaction du policier avec le tireur, par exemple par voix.
- Tests et démonstrations

**Candidat**

Baehler Simon

Date: 2.6.2017

Signature:

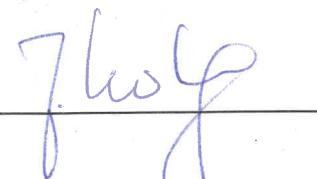


**Responsable**

Ehrenberger Juergen

Date: 2.6.2017

Signature:



**Chef du département TIC**

Sanchez Eduardo

Date: Yverdon-les-Bains, le 02.06.2017

Signature:





# **Confidentialité liée au Travail de Bachelor**

### Confidentialité liée au Travail de Bachelor (TB)

Diplômant: Baehler Simon  
Titre du travail de Bachelor: Réalité augmentée 3D HoloLens pour la simulation d'un scénario de crise  
Domaine de recherche du TB: Informatique  
Professeur responsable du TB: Ehrensberger Juergen

Tous les TB sont déposés à la Bibliothèque de la HEIG-VD qui en gère l'archivage et la consultation. Quel que soit le niveau de confidentialité du TB, le nom du diplômant, le nom du professeur responsable, le titre du TB, le domaine de recherche et le résumé publiable figurent dans tous les documents de présentation des TB ainsi que dans la base de données des TB (<http://tb.heig-vd.ch>). Le professeur responsable veille à ce que le titre du TB, le libellé du domaine de recherche et le résumé publiable soient rédigés conformément au niveau de confidentialité voulu.  
Les TB peuvent être soumis à un logiciel anti-plagiat. Dans ce cas, leur contenu sera traité de manière confidentielle.



#### Le TB n'est pas confidentiel:

Outre les informations mentionnées ci-dessus, les documents de présentation du TB contiennent également les noms des entreprises partenaires, le résumé publiable et une affiche descriptive. Le TB peut être consulté ou emprunté librement à la Bibliothèque par le corps enseignant et les étudiants. Si une personne externe à la HEIG-VD souhaite consulter ou emprunter un TB, elle dépose une demande motivée auprès de la Bibliothèque, laquelle sollicite l'accord du professeur responsable et du doyen du département concerné.



#### Le TB est confidentiel: les conditions suivantes de diffusion des informations sont à appliquer:

- Oui  Non Nous acceptons que **les noms des entreprises partenaires figurent dans les documents publiés ainsi que dans la base de données consultable sur <http://tb.heig-vd.ch>.**
- Oui  Non Nous acceptons que, une fois validé par les entreprises partenaires, **l'affiche descriptive du TB figure dans la base de données consultable sur <http://tb.heig-vd.ch>.**
- Oui  Non Nous acceptons que le TB soit consultable et empruntable par le corps enseignant, les étudiants ou une personne externe à la HEIG-VD sous condition de l'obtention de l'accord des entreprises partenaires, du professeur responsable du TB et du doyen du département concerné. Le TB porte la mention « **confidentiel, consultable sous condition** ».
- Oui  Non Nous demandons qu'aucune consultation ou emprunt du TB ne soit permis hormis par le professeur responsable du TB qui s'engage à ne pas faire usage des informations mises à sa disposition. Le TB porte la mention « **confidentiel, non consultable** ».

Dans tous les cas, un accord de confidentialité doit être signé par l'étudiant, l'expert et toutes les personnes participant à l'évaluation du TB.

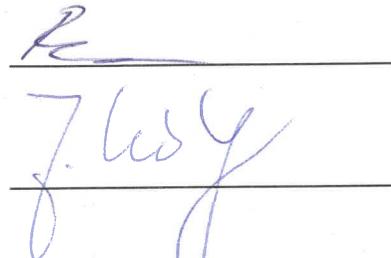
## « Confidentialité »

Nous déclarons accepter les conditions de diffusion du Travail de Bachelor indiquées.

Diplômant :

Date: 2.6.2017

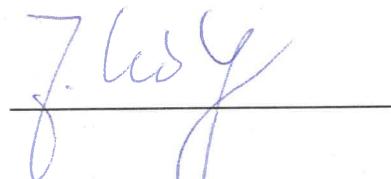
Baehler Simon



Professeur responsable :

Date: 2.6.2017

Ehrensberger Juergen



N.B.: Ce document fait partie intégrante du cahier des charges du TB.

La forme masculine est utilisée comme genre neutre et désigne à la fois les hommes et les femmes.



# Contents

|  |            |
|--|------------|
| <b>Cahier des charges</b>                          | <b>iii</b> |
| <b>Confidentialité liée au Travail de Bachelor</b> | <b>vii</b> |
| <b>1 Résumé</b>                                    | <b>1</b>   |
| <b>2 Introduction</b>                              | <b>3</b>   |
| <b>3 Énoncé</b>                                    | <b>5</b>   |
| 3.1 Contexte . . . . .                             | 5          |
| 3.2 Projet antérieur . . . . .                     | 5          |
| 3.3 Objectifs . . . . .                            | 5          |
| 3.4 Tâches . . . . .                               | 6          |
| 3.5 Compétences . . . . .                          | 6          |
| <b>4 Analyse</b>                                   | <b>7</b>   |
| 4.1 Choix des technologies . . . . .               | 7          |
| 4.1.1 Technologies et logiciels . . . . .          | 7          |
| 4.1.2 Plugins et Addons . . . . .                  | 7          |
| 4.1.3 Ressources mise à disposition . . . . .      | 7          |
| 4.1.4 Unity vs Unreal . . . . .                    | 7          |
| 4.1.5 Hololens vs Oculus Rift . . . . .            | 8          |
| 4.1.6 Rain AI . . . . .                            | 9          |
| 4.1.7 IL2CPP vs .Net . . . . .                     | 12         |
| 4.1.8 HoloTool Kit . . . . .                       | 13         |
| 4.2 Analyse pré-développement . . . . .            | 14         |
| 4.2.1 Gestuelle vs Vocale . . . . .                | 14         |
| 4.2.2 Tir . . . . .                                | 18         |
| 4.2.3 Autres . . . . .                             | 18         |
| <b>5 Apprentissage</b>                             | <b>19</b>  |
| 5.1 Rain AI . . . . .                              | 19         |
| 5.1.1 Introduction . . . . .                       | 19         |
| 5.1.2 Pathfinding . . . . .                        | 19         |
| 5.1.3 Detector . . . . .                           | 25         |
| 5.1.4 Interaction - Memory . . . . .               | 27         |
| 5.1.5 Custom action . . . . .                      | 28         |
| 5.2 Collision curseur-model 3D . . . . .           | 30         |
| 5.3 Animation . . . . .                            | 31         |

|   |           |
|---|-----------|
| <b>6 Scénarios-maquettes</b>                            | <b>33</b> |
| 6.1 Projet 1 : Rain AI . . . . .                        | 33        |
| 6.1.1 Objectifs . . . . .                               | 33        |
| 6.1.2 Description du projet . . . . .                   | 33        |
| 6.2 Projet 2 : Shooter . . . . .                        | 34        |
| 6.2.1 Objectifs . . . . .                               | 34        |
| 6.2.2 Description du projet . . . . .                   | 34        |
| 6.2.3 Civil . . . . .                                   | 35        |
| 6.2.4 Shooter . . . . .                                 | 36        |
| 6.3 Projet 3 . . . . .                                  | 37        |
| 6.3.1 Objectifs . . . . .                               | 37        |
| 6.3.2 Description du projet . . . . .                   | 37        |
| 6.3.3 Civil . . . . .                                   | 38        |
| 6.3.4 Shooter . . . . .                                 | 40        |
| 6.4 Projet 3.1 : HUD . . . . .                          | 41        |
| 6.5 Projet 3.2 : IA Avancées . . . . .                  | 42        |
| 6.5.1 Objectifs . . . . .                               | 42        |
| 6.5.2 Shooter . . . . .                                 | 42        |
| 6.5.3 Civil . . . . .                                   | 42        |
| <b>7 Réalisation</b>                                    | <b>45</b> |
| 7.1 Réalisation du projet . . . . .                     | 45        |
| 7.2 Problèmes rencontrés . . . . .                      | 48        |
| 7.2.1 Nouvelle technologie . . . . .                    | 49        |
| 7.2.2 Pathfinding sur AR et position de l'IA . . . . .  | 49        |
| 7.2.3 Traversée des hologrammes par le joueur . . . . . | 50        |
| 7.2.4 Reconnaissance vocale . . . . .                   | 51        |
| 7.3 Apprentissage . . . . .                             | 53        |
| 7.3.1 RainAI et .Net . . . . .                          | 54        |
| 7.3.2 Holotool kit de Unity . . . . .                   | 54        |
| 7.3.3 Bouncing de la caméra . . . . .                   | 57        |
| 7.3.4 RainAI sur Hololens et .Net 4.6 . . . . .         | 57        |
| 7.3.5 Non-unicités des ressources . . . . .             | 58        |
| <b>8 Technique</b>                                      | <b>59</b> |
| 8.1 Diagramme de classes . . . . .                      | 59        |
| 8.1.1 HumainAI . . . . .                                | 59        |
| 8.1.2 Civilian . . . . .                                | 60        |
| 8.1.3 ShopShooter . . . . .                             | 60        |
| 8.2 Code . . . . .                                      | 61        |
| 8.2.1 Changement de Scène . . . . .                     | 61        |

|   |           |
|---|-----------|
| <b>9 Conclusion</b>                                       | <b>63</b> |
| 9.1 Etat du projet . . . . .                              | 63        |
| 9.2 Utilité du Hololens . . . . .                         | 63        |
| 9.3 Erreurs commises . . . . .                            | 64        |
| 9.3.1 Apprentissage . . . . .                             | 64        |
| 9.3.2 Premier jeux et Jeu != logiciel classique . . . . . | 64        |
| 9.4 Travaux futurs . . . . .                              | 66        |
| <b>10 Planification</b>                                   | <b>67</b> |
| <b>11 Bibliographie</b>                                   | <b>73</b> |
| <b>12 Webographie</b>                                     | <b>75</b> |
| 12.1 Microsoft . . . . .                                  | 75        |
| 12.2 Youtube . . . . .                                    | 75        |
| 12.3 Autre . . . . .                                      | 76        |
| <b>13 Références</b>                                      | <b>77</b> |
| <b>14 Journal de travail</b>                              | <b>85</b> |



# Résumé



# Introduction



# Énoncé

## 3.1 Contexte

Ce TDB fait partie d'un projet plus large qui vise à démontrer l'utilité de visualisation 3D pour la simulation de scénarios de crise et la formation du personnel de la police pour l'intervention. Une telle simulation s'effectuerait dans un espace spécialement équipé de capteurs qui mesurent la position d'une ou plusieurs personnes à l'intérieur de l'espace et détectent leur orientation et posture. Les personnes sont équipées de masques de réalité augmentée (HoloLens) qui visualise l'environnement de manière réaliste et en tenant compte de la position/orientation du porteur ainsi d'éventuellement des autres personnes présentes.

L'idée principale dans ce projet est de permettre au porteur du *Hololens* de pouvoir interagir, de manière gestuelles et/ou vocales, avec les différents éléments projeté dans les lunettes comme par exemple des civils et un shooter au sein d'un scénario défini.

## 3.2 Projet antérieur

Un premier projet du même acabit a déjà été développé, mais en utilisant d'autres technologies (*Occulus Rift* et *Kinect*), mais ces technologies étant limitées sur certains points, comme par exemple les déplacements simulés par un lever de jambes et le fait que le casque doit être connecté de manière filaire, ont donné fin au projet.

## 3.3 Objectifs

L'objectif de ce projet est la réalisation d'une visualisation interactive 3D d'une intervention par la police. Le scénario concret sera défini au début du projet. La visualisation utilisera des masques HoloLens ainsi qu'une plate-forme 3D temps réel (moteur de jeux vidéo) comme Unity 3D ou Unreal Engine.

Le projet sera réalisé en collaboration avec le CCIR (Conférence des Chefs d'Instruction Romands).

### 3.4 Tâches

- Définition d'un scénario concret.
- Prise en main du moteur de jeu
- Modélisation 3D du scénario y compris des détails de l'intérieur d'un bâtiment
- Interfaçage avec le système de localisation 3D (projet TDB connexe)
- Tests et démonstrations

### 3.5 Compétences

- Expérience de développement de jeux vidéo
- Modélisation 3D
- Expérience avec les moteur de jeux vidéo comme Unity 3D ou Unreal Engine
- Développement logiciel

# Analyse

## 4.1 Choix des technologies

Ce chapitre traite des logiciels et des technologies qui ont été utilisés pour la réalisation de ce travail de bachelor. Il traite également pourquoi ces logiciels et technologies ont été utilisés à la place d'autres.

### 4.1.1 Technologies et logiciels

- Unity 3D avec IL2CPP
- Visual Studio
- HoloLens
- Photoshop
- Paint

### 4.1.2 Plugins et Addons

- Rain AI pour Unity
- HoloToolKit

### 4.1.3 Ressources mise à disposition

- VRKinectAmokShooter

### 4.1.4 Unity vs Unreal

#### Unity

Unity 3D est un moteur de jeux multiplateforme, gérant autant la 2D et la 3D. Il permet de développer des jeux pour les plates-formes suivantes :

- Windows (desktop), Windows Phone

- macOS et iOS
- Xbox 360 et One
- Wii et Wii U
- PlayStation 3, 4 et Vita
- Android

*Unity* est intéressant pour la mise à disposition d'un *asset store* permettant de se procurer des ressources, cela permet un gain de temps important en nous acquittant des tâches qui ne sont pas de notre domaine de compétences, comme par exemple la création d'objet en 3D, des textures et d'animations pour nos objets 3D.

## Unreal

Au même tire que *Unity*, *Unreal* est également un moteur de jeu développé par *Epic game*, et tout comme *Unity* il est multiplateforme. Tous comme *Unity* il possède aussi un *asset store* permettant de se procurer des ressources.

## Choix final

Le choix de *Unity*, à la place de *Unreal Engine*, a été motivé par le fait qu'un projet similaire a déjà été réalisé, par deux personnes au sein de l'école, ainsi une ligne directrice peut être conservée et une partie du travail déjà effectué peut être réutilisé, de plus cet ancien projet peut aussi servir de formation et de source d'information pour le nouveau. La dernière chose, et non des moindres est que *Unity* et *Microsoft* sont partenaires<sup>1</sup> pour le projet *Hololens*, ce qui apporte une meilleure compatibilité. Une autre chose qu'apporte ce partenariat entre *Unity* et *Microsoft* est que les formations mises à disposition par *Microsoft* pour le développement sur *Hololens* sont sous *Unity*. De plus, *Micosoft*, a aussi mis à disposition sur leur repot *GitHub*, un plugin *Unity* qui sert de *Toolkit*. Un grand nombre d'exemples et d'outils sont donc disponibles. Le travail est donc facilité.

### 4.1.5 Hololens vs Oculus Rift

#### Oculus Rift

L'*Oculus Rift* est une casque de réalité virtuelle, compatible avec les OS, Windows, Linux, OS X et Android. A l'inversse du *Hololens* l'*Oculus Rift* possède un écran opaque. Il a un système audio intégré et des entrées HDMI et USB. Pour les commandes, il possède deux gamepad appelé aussi *Oculus Touch*.

---

<sup>1</sup><http://www.windowscentral.com/unity-3d-details-its-partnership-hololens>

### Hololens

Le *Hololens* est un casque de réalité augmentée, à l'inverse de *Occulus Rift* qui est un casque de réalité virtuelle, permettant de générer et d'interagir avec des hologrammes dans l'environnement qui nous entoure. Il ne possède pas de réel écran, les hologrammes sont projetés sur la vitre de la lunette offrant ainsi une transparence. Il faut savoir que le *Hololens* est un ordinateur complet et pas un périphérique relié à un ordinateur. Cette théologie plutôt récente, les kits de développement est disponible que depuis octobre 2015. Il possède une version adaptée de *Windows*, de capteurs de mouvements pour les commandes gestuelles et un microphone pour les commandes vocales ainsi que trois processeurs, respectivement un CPU, un GPU et un HPU pour *Holographic Processing Unit*.

Figure 4.1 – Hololens



### Choix final

Le choix de partir sur le *Hololens* a été effectué avant la mise en route du travail de bachelor. Les raisons pour lesquelles ce choix a été motivé sont les suivantes. Le choix de passer sur *Hololens* a été motivé par le fait que nous étions heurté par les limitations techniques de *Occulus Rift*, principalement dû au fait que les déplacements étaient non-naturels (simulation du déplacement en levant les jambes mais en restant sur place). Un autre problème est qu'il faut posséder une réalisation 3D du bâtiment où se déroule le scénario, ce qui d'un point de vue mémoire et puissance graphique peut s'avérer gourmand. A noter que ce problème sera finalement toujours présent dans la version du *Hololens* à cause du problème de *Pathfinding*. Finalement le fait que le *Hololens* possède son propre ordinateur, nous ne sommes pas limiter par les capacités physiques de notre machine personnelle.

#### 4.1.6 Rain AI

*Rain AI* est un *plugin Unity* pour gérer les intelligences artificielles que nous abrégerons IA dans ce document, il a l'avantage d'être gratuit et sans licence. Il offre également un

grande variété de services comme le *Pathfinding*, la détection de bruit et de présence. Un exemple détaillé est donnée dans les *Projet 1 : Rain AI et Projet 2 : Shooter* ainsi que dans le chapitre d'apprentissage lui étant dédié. Nous utiliserons ce *Plugin* pour les hologrammes de personnes de notre jeux (civils et shooter) pour leurs donner la possibilité de réagir à ce qui se passe dans les jeux (action de l'utilisateur ou action des autre hologrammes)

Le choix de prendre *Rain AI* plutôt qu'un autre plugin d'intelligence artificielle a été motivé car il est lui aussi utilisé sur le projet sous *Occulus Rift*, nous concevons ainsi une continuité sur la technologie utilisée. De plus il offre des services très complets au point d'être utilisé par des grandes compagnies de l'industrie du jeu vidéo, il dispose aussi d'une large communauté et il est facile de trouver des tutoriels de formation. Une présentation plus approfondie de *Rain AI* se trouve plus bas en 4.2.3. Une section lui est dédiée dans le chapitre consacré à l'apprentissage.

### Mouvement

La première image ci-dessous représente, les *Navigation Meshs* (zone bleue). Il s'agit de la surface où notre IA est capable de passer. La seconde image représente des routes de passage que note IA pourra prendre. Dans le cas où deux points adjacents sont séparés par un obstacle, *Rain AI* est capable de contourner cette obstacle pour relier les deux points adjacents. Une documentation plus détaillée du *Pathfinding* est donnée dans le chapitre d'apprentissage.



Figure 4.2 – Navmesh

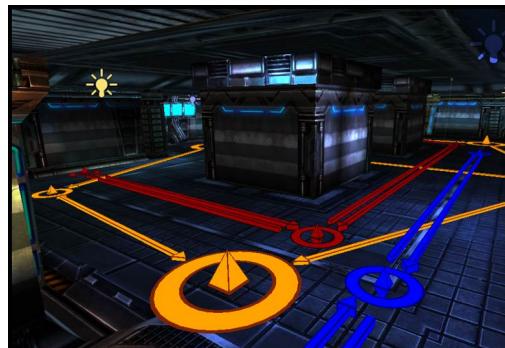


Figure 4.3 – Route

## Arbre de décision

Une autre force de *Rain AI* est qu'il offre la possibilité de faire des IA sans poser une seule ligne de code, et cela via ce qui s'appelle un *Behavior tree*. Une documentation plus détaillée du *Behavior tree* est donnée dans le chapitre d'apprentissage.

Figure 4.4 – arbre de décision



## Perception

Un point extrêmement intéressant avec *Rain AI* et qui offre la possibilité à une IA d'avoir un senseur de détection, visuel ou auditif. Cette possibilité sera extrêmement utile pour l'intelligence artificielle du shooter et des civils, par exemple si le civil vois le tireur, une action peut se déclencher, comme par exemple la fuite vers la sortie ou bien la paralysie tant que le tireur est à moins de X mètres. Une explication plus détaillée est donnée dans le chapitre d'apprentissage.

Figure 4.5 – Perception



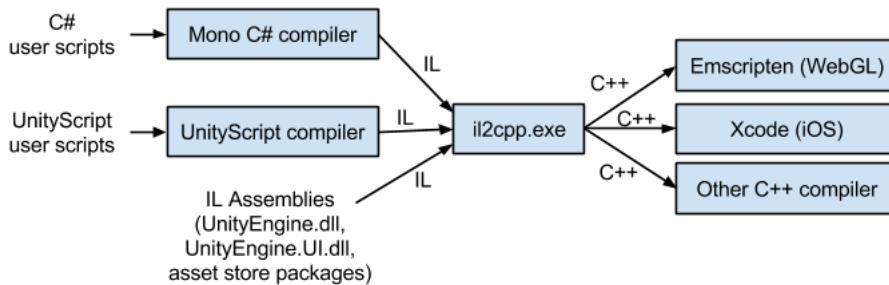
#### 4.1.7 IL2CPP vs .Net

##### IL2CPP

IL2CPP est un *scripting backend* développé par *Unity*. Lors de la compilation, *Unity* converti nos *Common Intermediate Language*<sup>2</sup> et les assemble en *C++* avant de créer la librairie.

1. Le code de l'API de Unity est compilé en .Net DLL
2. Unused Bytecode Stripper trouve est supprimé toutes les classes inutiles
3. conversion en code C++
4. compilation du C++
5. Link du code à un exécutable ou un DLL selon la plate-forme

Figure 4.6 – Fonctionnement de IL2CPP



Un grand intérêt d'IL2CPP est qu'il apporte une grande probabilité et une performance de haut-rang à *Unity*

Le choix d'utiliser IL2CPP à la place de .Net découd directement du choix précédent. *Rain AI* n'étant pas compatible avec .Net pour des raisons inconnues, il faut donc trouver un moyen auxiliaire. IL2CPP est ce moyen. IL2CPP est un *scripting backend* développé par *Unity*. Ce changement fait une pierre trois coups, en plus de résoudre notre problème de compatibilité entre *Rain AI* et IL2CPP, nous avons apparemment un gain en performance et également un gain de probabilité.

<sup>2</sup>Dans l'environnement de programmation Microsoft, le Common Intermediate Language (CIL) est le langage de programmation de plus bas niveau qui peut être lu par un humain. Le code de plus haut niveau dans l'environnement .NET est compilé en code CIL qui est assemblé dans un code dit bytecode. CIL est un code assembleur orienté objet et pile. Il est exécuté par une machine virtuelle.

Le CIL était initialement connu sous le nom de Microsoft Intermediate Language ou MSIL durant les bêta du langage .NET. Après la standardisation du C et de la CLI, le bytecode fut officiellement référencé sous le nom de CIL. Les utilisateurs précoce de la technologie continuent néanmoins à se référer au terme MSIL. Source : [https://fr.wikipedia.org/wiki/Common\\_Intermediate\\_Language](https://fr.wikipedia.org/wiki/Common_Intermediate_Language)

#### 4.1.8 HoloTool Kit

*Holotool kit* est un *pluginin* offert par *Micosoft* comportant une collection de scripts et d'exemples pour une réalisation facilitée de nos projets. Il est disponible sur le repot *GitHub* de *Microsoft*<sup>3</sup>

---

<sup>3</sup><https://github.com/Microsoft/HoloToolkit-Unity/>

## 4.2 Analyse pré-développement

Cette section contient les différentes analyses et réflexions qui ont été faites avant leurs implémentations au sein du projet principale.

### 4.2.1 Gestuelle vs Vocale

Le *Hololens* offre deux méthodes pour interagir avec notre environnement, la première est la gestuelle dont une liste est donnée plus bas avec un code d'exemple, la seconde fonctionne via la reconnaissance vocal.

#### Gestuelle

Dans cette partie nous analyserons plus en détail la viabilité des commandes gestuelles du *Hololens* ainsi que les possibilités qu'elle nous offre. L'utilité de ce type de commande ce trouve principalement hors du jeu comme par exemple au début, dans le menu, avant de lancer le jeu.

- Select : Commande de base que l'on peut associer à un clic de souris, il suffit simplement de positionner sa main dans le champ de vision du *Hololens*, revers de main face à nous, et d'effectuer un mouvement de pincement avec notre pouce et notre index, puis relâcher. Aussi appelé *Air tap*
- Bloom : Utilisé pour ouvrir le menu, ce mouvement s'apparente à lancé de balle de jonglage.
- Tap : Sélectionner appuyer et relâcher.
- Hold : Mouvement de sélection sans relâchement
- Manipulation : Mouvement de sélection sans relâchement, suivit d'un mouvement absolu de main dans n'importe quelle dimension.
- Navigation : Mouvement de sélection sans relâchement, suivit d'un mouvement relatif de main dans n'importe quelle dimension.

En 4.7 et 4.8 nous avons les deux gestes de base possibles sur le *Hololens*. Dans le listing qui suit, nous avons un code d'exemple implémentant le *Air tap*. Il permet de déclencher une action d'un objet quand celui-ci est ciblé et que nous effectuons le *Air tap*. Dans l'exemple donné nous rendons tout simplement un l'objet sensible à la gravité. Le code donné en exemple ici est pris du tutoriel de base sur le *Hololens* de Microsoft<sup>4</sup>

---

<sup>4</sup>[https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/holograms\\_101e](https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/holograms_101e)

Listing 4.1 – GazeGestureManager.cs

```

1  using UnityEngine;
2  using UnityEngine.VR.WSA.Input;
3
4  public class GazeGestureManager : MonoBehaviour
5  {
6      public static GazeGestureManager Instance { get; private set; }
7
8      // Represents the hologram that is currently being gazed at.
9      public GameObject FocusedObject { get; private set; }
10
11     GestureRecognizer recognizer;
12
13     // Use this for initialization
14     void Start()
15     {
16         Instance = this;
17
18         // Set up a GestureRecognizer to detect Select gestures.
19         recognizer = new GestureRecognizer();
20         recognizer.TappedEvent += (source, tapCount, ray) =>
21         {
22             // Send an OnSelect message to the focused object and its ancestors.
23             if (FocusedObject != null)
24             {
25                 FocusedObject.SendMessageUpwards("OnSelect");
26             }
27         };
28         recognizer.StartCapturingGestures();
29     }
30
31     // Update is called once per frame
32     void Update()
33     {
34         // Figure out which hologram is focused this frame.
35         GameObject oldFocusObject = FocusedObject;
36
37         // Do a raycast into the world based on the user's
38         // head position and orientation.
39         var headPosition = Camera.main.transform.position;
40         var gazeDirection = Camera.main.transform.forward;
41
42         RaycastHit hitInfo;
43         if (Physics.Raycast(headPosition, gazeDirection, out hitInfo))
44         {
45             // If the raycast hit a hologram, use that as the focused object.
46             FocusedObject = hitInfo.collider.gameObject;
47         }
48         else
49         {
50             // If the raycast did not hit a hologram, clear the focused object.
51             FocusedObject = null;
52         }
53
54         // If the focused object changed this frame,
55         // start detecting fresh gestures again.
56         if (FocusedObject != oldFocusObject)
57         {
58             recognizer.CancelGestures();

```

```

59         recognizer.StartCapturingGestures();
60     }
61 }
62 }
```

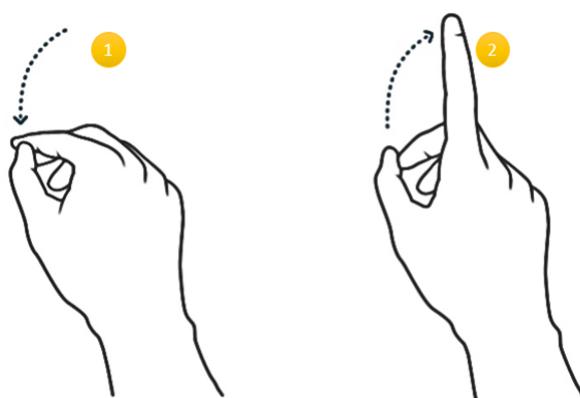
Listing 4.2 – SphereCommands.cs

```

1 using UnityEngine;
2
3 public class SphereCommands : MonoBehaviour
4 {
5     // Called by GazeGestureManager when the user performs a Select gesture
6     void OnSelect()
7     {
8         // If the sphere has no Rigidbody component, add one to enable physics.
9         if (!this.GetComponent<Rigidbody>())
10        {
11            var rigidbody = this.gameObject.AddComponent<Rigidbody>();
12            rigidbody.collisionDetectionMode = CollisionDetectionMode.Continuous;
13        }
14    }
15 }
```

Nous pouvons rapidement constater une problématique : la possibilité de mouvement est limitée est ces derniers ne sont pas vraiment ceux de policier sur le terrain, à moins que nous pouvons appréhender une personne en plus pinçant l'oreille. En revanche la gestuelle n'est pas perdue pour autant, elle trouve son utilité dans les tâches plus statiques comme par exemple le clique de bouton sur le menu déjà cité plus haut.

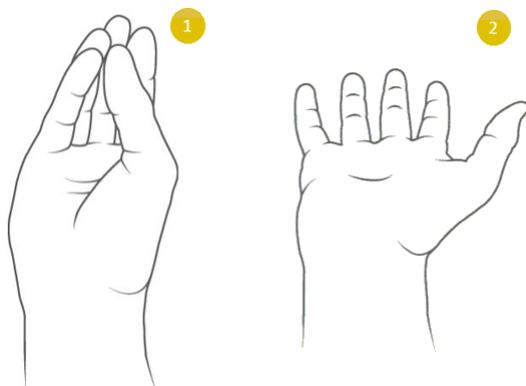
Figure 4.7 – Air tap



### Vocale

Après avoir exploré les possibilités gestuelles du *Hololens* et avoir constaté sa faible viabilité pour un projet telle que celui-ci, nous allons explorer le deuxième type de commande possible qui sont les commandes vocales. Nous pouvons l'utilité de cette commande pour des tâches

Figure 4.8 – Bloom



où plusieurs éléments (*gameObjects*) entrent en jeu, comme par exemple demandé à une foule d'évacuer et de ce diriger vers la sortie, des tâches ou un focus d'un objet n'est pas nécessaire.

Voici une liste des bonnes pratiques d'utilisation des commandes vocales :

- Commandes concises qui peuvent être facilement communes et mémorisées par l'utilisateur
- Commandes avec plusieurs syllabes, éviter les commandes avec un seul mot, comme "ouvrir" ou "fermer", utiliser plutôt les commandes comme "ouvrir la boîte" ou "jouer la vidéo"
- Utiliser des mots simples et courants

Voici une liste des mauvaises pratiques d'utilisation des commandes vocales :

- Commandes trop courtes avec une seule syllabe
- Utiliser les commandes qui existent déjà dans le système comme "Select", cela est valable que pour des phrases comme pour des commandes, éviter par exemple les commandes comme "select menu" ou "close menu". Les commandes qu'il ne faut pas utiliser sont les suivantes :
  - Go Back
  - Scroll Tool
  - Zoom Tool
  - Drag Tool
  - Adjust
  - Remove
- Utiliser les commandes avec des mots similaires

Les commandes vocales géreront la majeure partie des actions possible par l'utilisateur, il s'agira principalement de commandes pour interagir avec les IAs, les commandes gestuelles ne s'y prêtant pas.

#### 4.2.2 Tir

La question du tir, autant du coté utilisateur que IA n'a pas été étudiée. Le seul travail effectué a été de faire de simple recherche sur le sujet en suivant des tutoriels.

#### 4.2.3 Autres

D'autre élément ont aussi suscités un questionnement avant le développement du projet principal comme

- Pathfinding des Hologrammes
- Collision entre Hologrammes et joueur

Mais ces questionnements étant plus de l'ordre du technique ils sont abordés dans le chapitre des problèmes rencontrés.

# Apprentissage

Ce chapitre relève de la phase d'apprentissage et de découverte de *Unity*, des *Plugin* qui lui sont rattaché et du *Hololens*, il traite principalement des points qui ne sont pas mentionnés dans les tutoriels de formation offert par *Micosoft*<sup>1</sup>. A noter que ces tutoriels sont relativement moyen, ils explorent serte le nécessaire, mais possèdent plusieurs défauts. Ils sont très peu génériques et passent par-dessus certains points, n'expliquent pas certains morceaux de code qui pourraient être intéressants et utilisent des objets préfabriqués qui possèdent des *components* sans pour autant le préciser (ex. Collision curseur-model 3D). Le dernier point est relativement problématique quand nous ne connaissons que très peu *Unity*.

## 5.1 Rain AI

### 5.1.1 Introduction

Bien que les sources d'informations et de formations sur Rain AI soient nombreuse (entre tutoriels sur des forum ou en video sur *Youtube*, il semblerait qu'une partie soit dépréciée et beaucoup de tutoriels sont obsolètes. Ce chapitre contient les informations nécessaires pour refaire le travail effectué et parcourt les différents outils qu'offre *Rain AI*.

### 5.1.2 Pathfinding

Ce chapitre traite du *Pathfinding* avec *Rain AI*. Il s'agit de faire naviguer/se déplacer nos IA de manière à ce qu'elle ne passe pas du travers des objets/murs et autres éléments en 3D.

Après avoir installé le plugin depuis l'asset store, il suffit de suivre cette marche à suivre pour obtenir un premier

1. RAIN -> Create New -> Navigation Mesh
2. Sélectionner la *navigation mesh* et l'agrandir de manière à ce qu'elle couvre toute notre zone
3. Avant de générer la *navigation mesh*, il faut lui indiquer quel sont les *layer* que nous voulons prendre en compte, il est préférable d'enlever les éléments elle que les *UI* et les

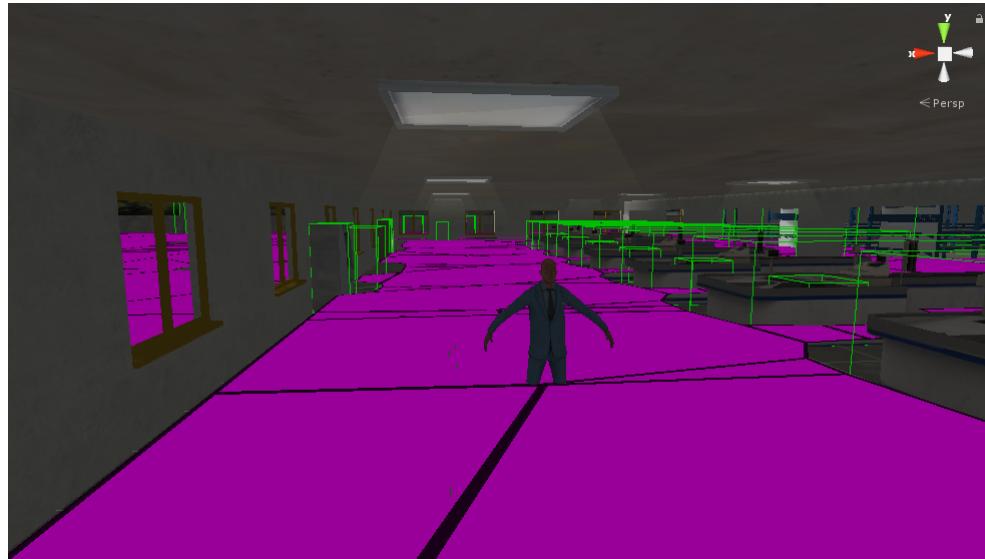
---

<sup>1</sup> <https://developer.microsoft.com/en-us/windows/holographic/academy>

IA, pour le reste, les valeurs par défaut vont très bien.

4. Pour terminer, cliquer sur *Generate Navigation Mesh*

Figure 5.1 – Navigation Mesh générée



Si tout s'est bien passé nous devrions avoir un objet plat de couleur recouvrant la zone, cette zone représente les endroits où les IAs peuvent aller. Un exemple se trouve en 4.1 et 7.1. A partir de là, la zone de navigation est délimitée, il reste les points suivants à faire : Définir un chemin et l'associer avec une IA.

Pour définir un path nous avons trois options à choix (voir image 7.2) :

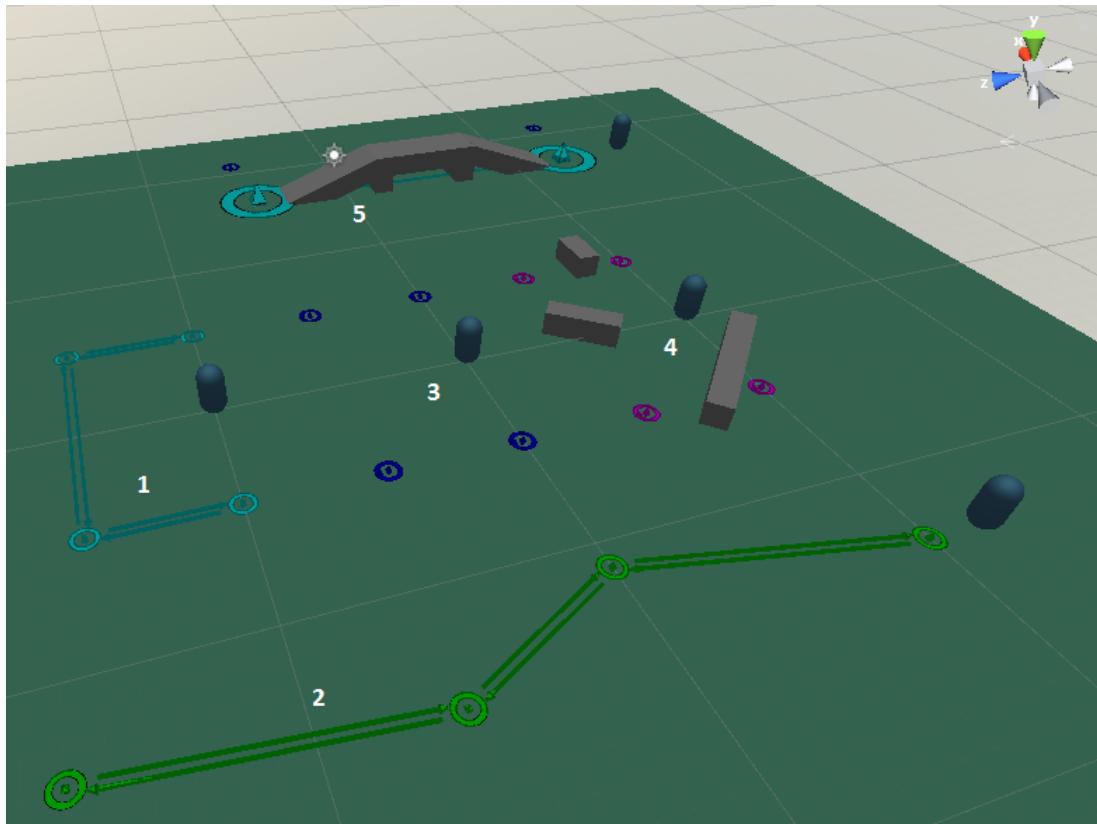
- Waypoint Route (1 et 2)
- Waypoint Network (5)
- Navigation Target (3 et 4)

### Waypoint Route

La *Waypoint Route* pourrait s'amalgamer à une patrouille, notre IA va se déplacer d'un point précis à un autre. Pour ajouter une Waypoint Route :

1. Aller dans *Rain* -> *Create New* -> *Waypoint route*. Un nouvel élément vient s'ajouter au *Hierarchy Panel*
2. Le sécléctionner

Figure 5.2 – Différents type de waypoint



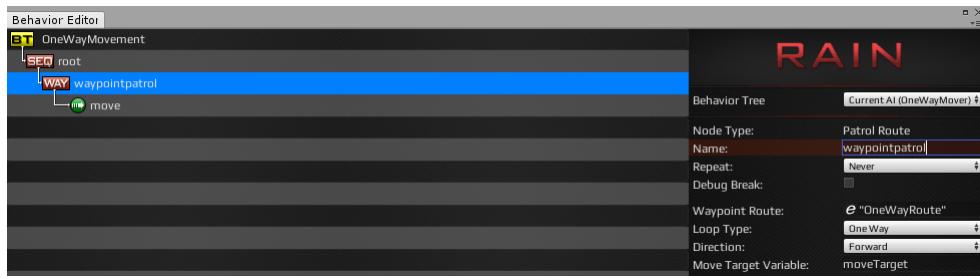
3. Cliquer sur *Add* dans l'*inspector* pour ajouter une *Waypoint*

Désormais il faut lier la *Waypoint Route*, à une IA

1. Aller dans RAIN -> Behavior Tree Editor -> Create New Behavior Tree
  2. Le sélectionner
  3. un clic droit sur *root*, *Create -> descisions -> Waypoint Partol*
  4. Dans le champ *Waypoint Route*, mettre le nom de la *Waypoint Route* souhaitée. IMPOR-TANT : le nom doit être entre guillemets.
  5. Remplir le champ *Move Taget Variable* avec un nom quelconque, mais qui sera réutilisé par la suite.
  6. Cliquer droit sur le *Waypoint Partol* du *Behavior Tree*, *Create -> Actions -> Move*. Dans le champ *Move Target* mettre le nom mis dans le champ *Move Taget Variable*.
  7. Choisir une vitesse de déplacement

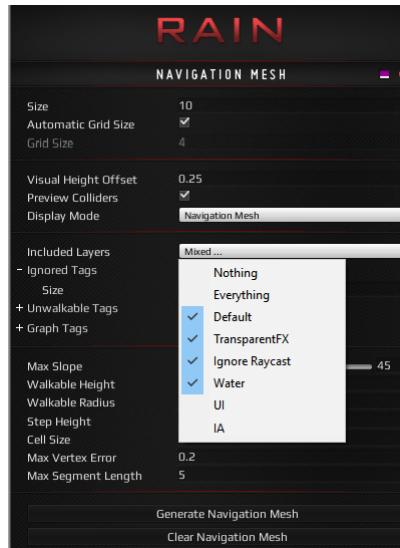
8. (Optionnel) Pour permettre à notre IA de regarder vers une *target* il faut set le champ champs *Face Target*
9. Pour terminer sélectionner l'objet que auquel nous voulons donner l'intelligence artificielle, *RAIN* -> *Create New - AI* et lui assigner le *Behavior tree* créé.

Figure 5.3 – configuration du pathfinding



Sur l'image en 7.2 nous avons deux *Waypoint Routes* (1 et 2), la première est configurée en *loop*, c'est à dire que l'IA va se déplacer du point 1 puis au 2 puis au 3 puis au 4 et à nouveau au 1. Dans notre second cas, le chemin est configuré en *One Way*, c'est à dire qu'il va aller au point 1, puis 2 puis 3 puis 4 et s'arrêter. Il reste un troisième cas, le *Ping Pong*, qui fait 1 puis 2 puis 3 puis 4 puis retourne au 3 et ainsi de suite.

Figure 5.4 – configuration de la Navigation Mesh



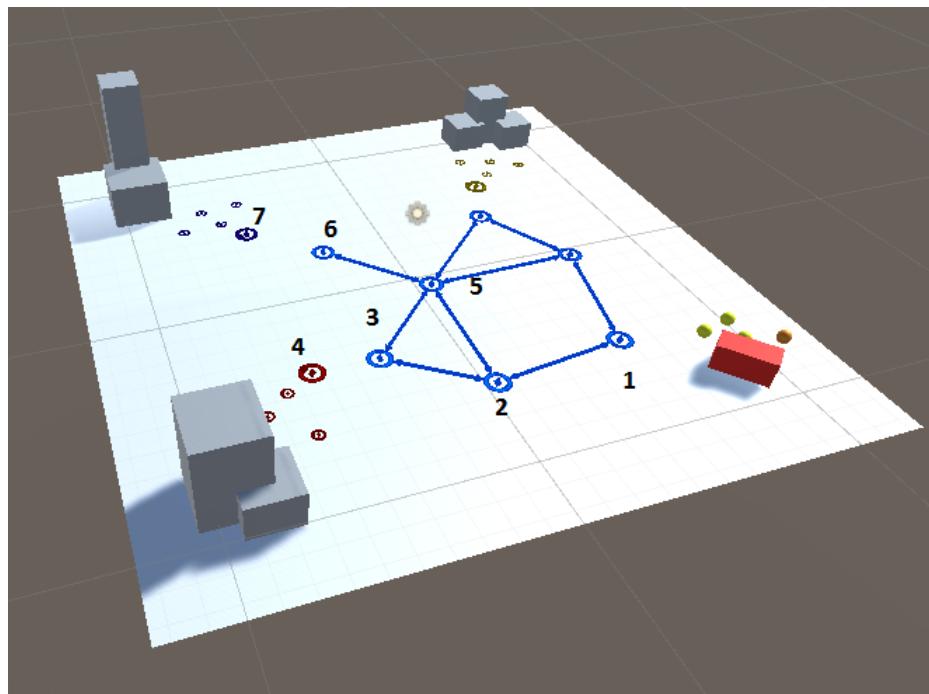
## Waypoint Network

Le *Waypoint Network* permet de créer un réseau de point relié en eux (ici nous pouvons relier un point à plus de deux autre point contrairement à la *Waypoint Route*) qui va nous permettre

d'atteindre une *Navigation Target*. Sur l'image en 7.2 le *Navigation Network* est utilisée en 5 pour faire la traversée sur le pont. Il est défini avec les deux grands points turquoise, et permet de faire des allers-retours entre les deux points bleus en haut de l'image en passant par le pont. Pour un exemple plus concret, nous allons prendre le cas illustré par l'image en 7.5.

Notre bloc rouge va choisir une destination parmi les trois possibles (rouge, bleu ou jaune). Admettons que la première destination soit la rouge, le bloc va aller au point bleu numéro 1, puis au 2, puis au 3, puis il va quitter le *Waypoint Network* et se diriger vers la *Navigation Target* rouge (numéro 4). Une fois arrivé au point 4, il repartira vers une autre destination. Admettons que cette fois il choisisse le point numéro 7, il prendra le chemin suivant 3 -> 5 -> 6 -> 7. S'il était parti depuis son point d'origine, il aurait fait 1 -> 2 -> 5 -> 6 -> 7.

Figure 5.5 – Fonctionnement du Navigation Network



Pour la création d'un *Waypoint Network*, pour procédons de la même manière que pour la création de la *Waypoint Route*, à la différence près que nous choisirons *Waypoint Network* au lieu de *Waypoint Route*

1. Aller dans Rain -> Create New -> Waypoint Network. Un nouvel élément vient s'ajouter au *Hierarchy Panel*
2. Le sélectionner
3. Cliquer sur *Add* dans *l'inspector* pour ajouter un *Waypoint*
4. Aller dans Rain -> Create New -> Navigation Target et ajouter le point de destination

Pour la partie du *Behavior Tree*, la mise en place est une fois de plus pratiquement la même que pour la *Waypoint Route*.

### Waypoint Network

1. Aller dans RAIN -> Behavior Tree Editor -> Create New Behavior Tree
2. Le sélectionner
3. un clic droit sur *root*, *Create* -> *decisions* -> *Waypoint Path*
4. Dans le champ *Waypoint Network*, mettre le nom du *Waypoint Network* souhaitée.  
IMPORTANT : le nom doit être entre guillemets.
5. Dans le champ *Path target*, mettre le nom du la *Navigation Target* (destination) souhaitée.  
Là encore il faut le mettre entre guillemets
6. Remplir le champ *Move Taget Variable* avec un nom quelconque, mais qui sera réutilisé par la suite.
7. Cliquer droit sur le *Waypoint Partol* du *Behavior Tree*, *Create* -> *Actions* -> *Move*. Dans le champ *Move Target* mettre le nom mis dans le champ *Move Taget Variable*.
8. Choisir une vitesse de déplacement
9. (Optionnel) Pour permettre à notre IA de regarder vers une *target* il faut set le champ champs *Face Target*
10. Pour terminer sélectionner l'objet que auquel nous voulons donner l'intelligence artificielle, RAIN -> *Create New - AI* et lui assigner le *Behavior tree* créée.

### Naviagtion Target

La troisième possibilité est la plus libre, il n'y a cette fois aucune connexion entre les différents points que nous allons placer. Encore une fois nous allons procéder pratiquement de la même manière que pour les deux solutions précédentes.

1. Aller dans Rain -> Create New -> Navigation Target. Un nouvel élément vient s'ajouter au *Hierarchy Panel*
2. Répéter l'opération le nombre de fois que l'on veut de point

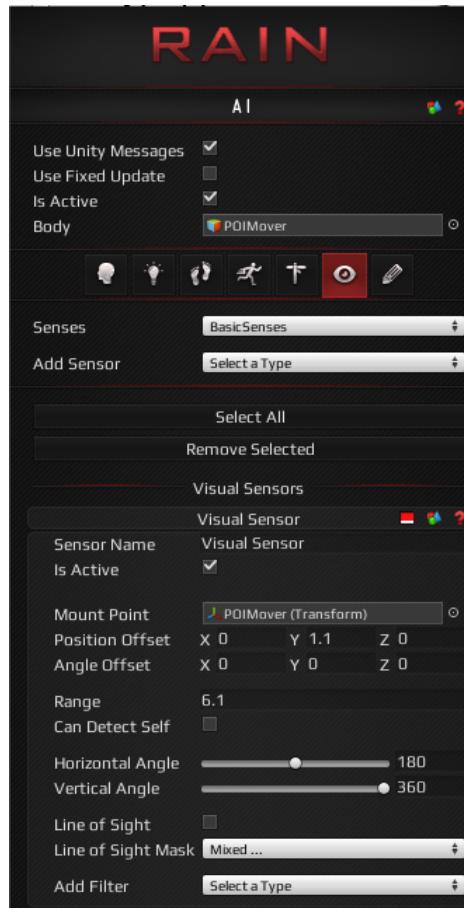
Pour la partie du *Behavior Tree*, la mise en place est une fois de plus pratiquement la même que pour la *Waypoint Route*, à la différence près que cette fois nous mettre directement un élément *move* associer avec notre *Navigation Target*.

### 5.1.3 Detector

Un autre élément crucial pour la réalisation d'une IA est la capacité de détecter les autres éléments environnants, pour cela deux sens sont mise à contributions, la vue et l'ouïe.

Pour ajouter un sens à une IA il suffit de se rendre dans l'*inspector* de cette dernière et de cliquer sur l'œil comme illustré en 7.6, cliquer sur le menu déroulant en regard de *Add Sensor* et sélectionner le type de sens désiré. Dans l'image en 7.6 nous avons un exemple d'un senseur visuel projeté à 180° autour du l'IA, il est représenté en 7.7 par la demi-sphère rouge.

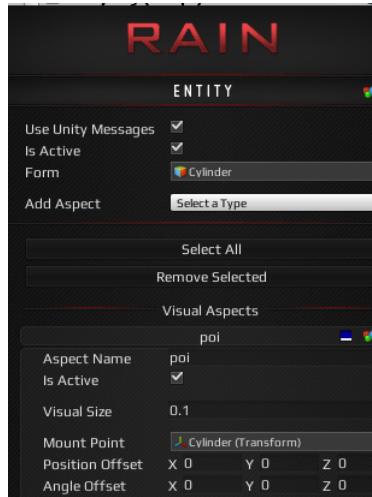
Figure 5.6 – Menu Perception de Rain + Visual Sensors



Pour être détecté par notre IA, un objet doit posséder un composant nommé *Entity*, pour cela il suffit de sélectionner l'objet, et de faire *RAIN -> Create New -> Entity*. Nous voyons qu'un objet fils c'est ajouter à notre objet précédemment sélectionné. Cet enfant nomée *Entity* possède un composant ayant la forme suivante (celui de l'image en 7.7 possède déjà un aspect de type visuel nommé *poi* pour *Point Of Interest*)

Il reste désormais à ajouter un détecteur dans notre *Behavior Tree*. Bien que cela ne soit pas fondamentalement nécessaire, il est préférable de mettre la détection en parallèle du reste des

Figure 5.7 – Entity

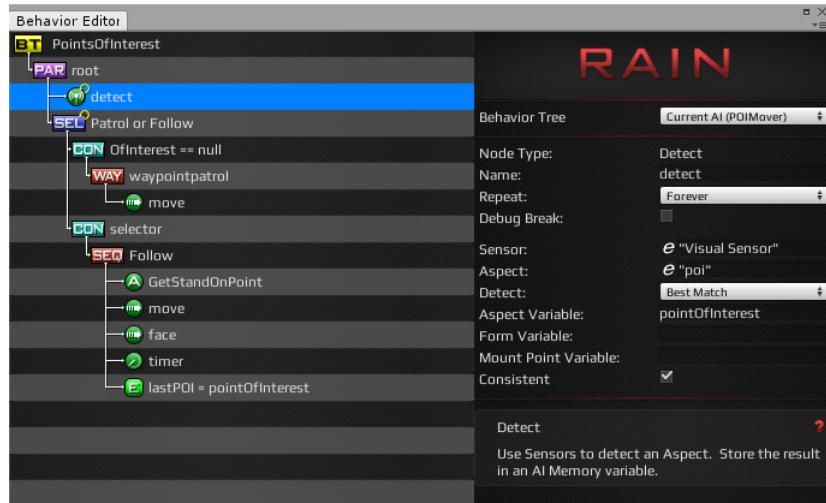


actions de notre IA (comme sur l'image en 7.8).

1. Ouvrir le *Behavior Tree de notre IA*
2. Lui ajouter un bloc *parallel* Clic droit *Create -> Decisions -> Parallel*
3. Ajouter les éléments que l'on a envie de faire tourner en parallèles
4. Ajouter un détecteur *Create -> Actions -> Detect*
5. Dans le champ *Sensor* ajouter le nom du senseur
6. Dans le champ *Aspect* ajouter le nom de l'aspect
7. Dans le champ *Aspect Variable* ajouter un nom quelconque, ce nom sera utilisé par la suite comme *Move Target*

L'IA de l'image en 7.9 (capsule rouge) utilise le *Behavior Tree* avec détecteur de AI figure 7.8. Elle patouille sur le chemin rouge, si elle voit un objet ayant une *Entity* du nom de *poi* elle va se diriger vers elle (dans notre cas il s'agit des cylindres intégrés au mur), reste pendant 2 secondes devant le cylindre, puis repart sur le tracé rouge, jusqu'à ce qu'elle tombe sur un *poi* différent du dernier.

Figure 5.8 – Behavior Tree avec détecteur



### 5.1.4 Interaction - Memory

Ce chapitre traite de l'interaction entre nos scripte C# et *Rain AI*, comment accéder à ce qui d'appel la *memory* (Pour tire un parallèle avec la programmation, la *Memory* est l'équivalent des variable en programmation. Le code donné en 7.1 est un bout de code de l'IA du civil du *Projet 2 : Shooter*. Dans cette méthode nous regardons si le *shooter* est arrêté par le policier. Si c'est le cas nous modifions la variable *varShooterArrested* créée dans la *Memory* de notre IA (voir figure en 7.10)

Listing 5.1 – Memory.cs

```

1 void Update()
2 {
3     if (tRig != null && shooterScript.isArrested())
4     {
5         tRig.AI.WorkingMemory.SetItem<bool>("varShooterArrested", true);
6     }
7     if (tRig != null && !shooterScript.isArrested())
8     {
9         tRig.AI.WorkingMemory.SetItem<bool>("varShooterArrested", false);
10    }
11    if (tRig != null)
12    {
13        if (tRig.AI.WorkingMemory.GetItem<int>("speed") >= 5)
14        {
15            anim.SetBool("run", true);
16            anim.SetBool("walk", false);
17        }
18        else
19        {
20            anim.SetBool("run", false);
21            anim.SetBool("walk", true);
22        }
23    }
}

```

Figure 5.9 – Sense



24 }

A noter qu'il est possible de créer des variables *Memory* sans passer par l'interface présente en 5.10. Il est possible de les créer via une classe C# rattachée à notre IA, par exemple la ligne ci-dessous créera la variable *speed* si celle-ci n'est pas déjà créée.

```
1 tRig.AI.WorkingMemory.SetItem<float>("speed", 2)
```

L'ensemble des images de ce chapitre sont tirées du *starter Kit* de *Rain AI*, il est possible de le télécharger sur le site de *Rivaltheory*<sup>2</sup>

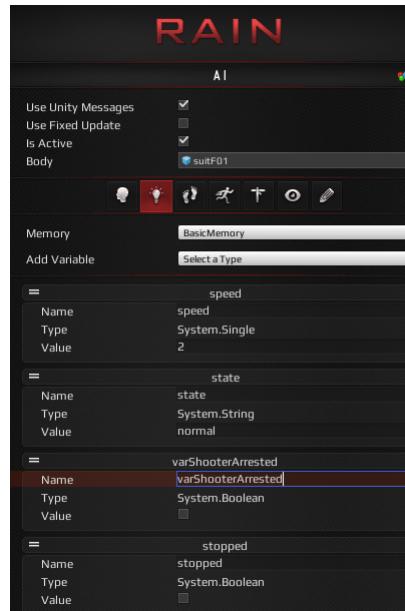
### 5.1.5 Custom action

Il arrive que pour certaine action, le *behavior tree* soit insuffisant ou mal adapté, pour régler ce manquement, nous pouvons passer par des *custom actions* qui sont des scripts C#. Une possible implémentation dans notre cas, serait un script qui se lance quand une IA en croise une autre, ce script accède à l'état de l'IA croisée, si cette IA est en panique ou en fuite, elle propagera automatiquement son état aux IA qui la voient. Dans le cadre de ce projet un *Custom script* a été utilisé pour choisir de manière aléatoire une *nvgation target*

Pour la création d'une *Custom Action*, il suffit de se rendre dans le *behavior tree* et de faire :

<sup>2</sup><http://legacy.rivaltheory.com/?ddownload=34506>

Figure 5.10 – Memory



1. clique droit -> Create -> Action -> custom action
2. Sélectionner le nouvel élément et cliquer sur le menu déroulant en regard de *class* -> *Create custom action*

Il aurait aussi été possible d'utiliser l'élément *random*, (clique droit *create* -> *descision* -> *random*) mais cela encombrerait trop le *behavior tree*

## 5.2 Collision curseur-model 3D

Dans les tutoriels de formation sur le *Hololens* de Microsoft, une chose importante qui n'est pas précisée est la collision entre le curseur qui représente le regard de l'utilisateur du *Hololens* (que nous appellerons tout simplement curseur par soucis de simplicité) et les hologrammes projetés. En effet dans le tutoriel 210<sup>3</sup> au chapitre 2 nous abordons le feedback entre le curseur et l'hologramme qui est focus par l'utilisateur, en temps normal le curseur est blanc, et quand il rentre en collision avec un hologramme, il change d'apparence, et devient un cercle bleu comme sur l'image donnée ci-dessous en 5.11 . Ce qui n'est pas précisé dans le tutoriel c'est que l'hologramme du tutoriel possède des *components* nommée les *colliders*. Ces composants permettent de réaliser la collision avec le curseur, nous pouvons les observer en vert sur l'image en 5.12 et 5.13. Pour résoudre ce problème nous devrons nous même ajouter ces *colliders*. L'explication es donnée plus bas, dans le chapitre

Figure 5.11 – Collision fonctionnelle



Pour cela nous allons utiliser un modèle 3D déjà présent dans le projet de base réalisé sur l'*Occulus Rift*, *VRKinectAmokShooter*, il s'agira du *Suitman*. Dans notre cas nous allons utiliser un seul *collider* contrairement à l'*astroman* qui lui en utilise plusieurs. La procédure est simple, il suffit de procéder de manière suivante :

1. Sélectionner notre model 3D
2. Dans l'*Inspector* cliquer sur *Add Component*
3. Ajouter un *Capsule Collider*
4. Régler la hauteur/largeur, décalage pour que ça convienne au mieux avec notre modèle 3D

<sup>3</sup> [https://developer.microsoft.com/en-us/windows/holographic/holograms\\_210](https://developer.microsoft.com/en-us/windows/holographic/holograms_210)

Figure 5.12 – Colliders de l'Astroman



Une fois l'opération fini, nous aurons un résultat comme sur l'image en 7.12, la capsule verte autour du *suitman* représente la zone où notre curseur apparaîtra en bleu

Par soucis de temps, nous ne ferons pas de modification sur le *Capsule Collider*, pour cela il faut suivre le tutoriel mis à disposition par *Unity* intitulé *Unity 4.0 - Mecanim Animation Tutorial*<sup>4</sup>

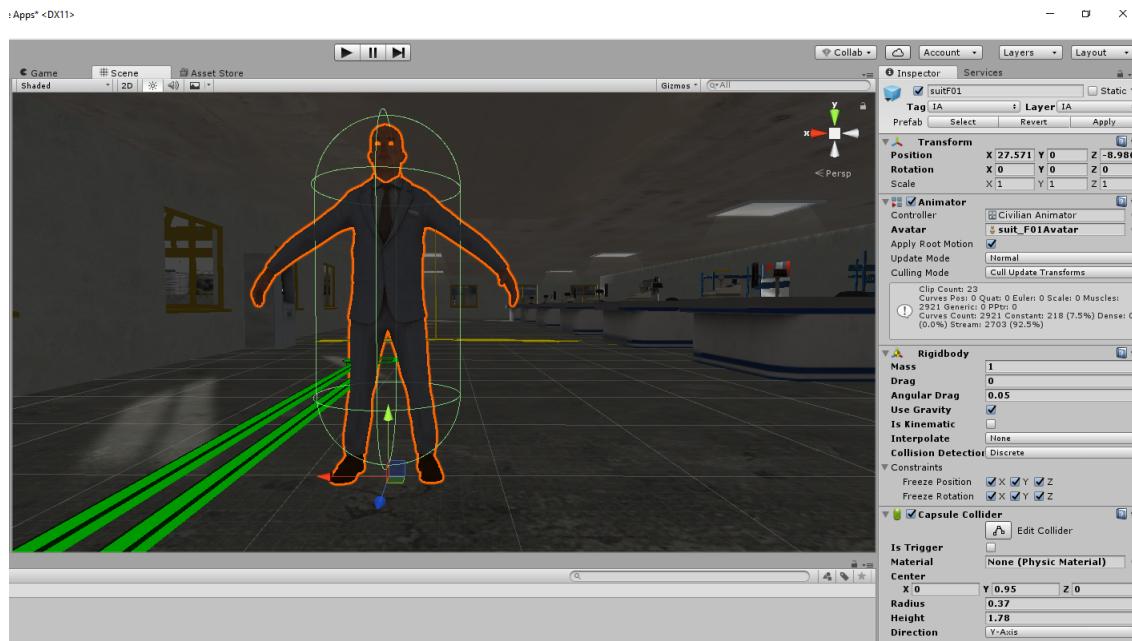
### 5.3 Animation

Cette section relève les différents points pour mettre en place une animation sur un personnage, en revanche cette section n'expliquera pas comment créer des nouvelles animations.

---

<sup>4</sup><https://www.youtube.com/watch?v=Xx21y9eJq1U>

Figure 5.13 – Collider de suitman



# Scénarios-maquettes

Ce chapitre aborde et décrit les différents scénarios-maquettes qui ont été développés afin de découvrir plus en détail les possibilités de *Unity* et du *Hololens*. Ces scénarios-maquettes ont aussi été réalisés dans le but d'être un fil directeur pour la réalisation du projet. Chaque scénario peut être vue comme une version X.X du projet. En plus de ces deux utilités, ces scénarios-maquettes, ont aussi pour but de jouer un rôle de mini-projets pour avoir une ligne d'apprentissage plus dirigée et plus structurée, ainsi l'erreur qui a été faite au début du projet (qui était de vouloir tout découvrir sans définir un réel but a poussé un apprentissage partiel et très disparate des sujets/points à apprendre et à découvrir) n'a pas été reproduite.

Ce chapitre ne traite pas la partie technique, les points plus techniques comme l'utilisation des IA dans *Rain AI* sont abordés dans les deux chapitres suivants.

## 6.1 Projet 1 : Rain AI

### 6.1.1 Objectifs

Ce premier projet a pour but de se familiariser avec le *Plug-in Rain AI* et d'adapter la matière vue dans les tutoriels de *Microsoft* sur le *Hololens* ainsi que le différents tutoriels *Rain AI*.

### 6.1.2 Description du projet

Les points suivants sont les objectifs de ce mini-projet :

- Interaction entre le policier et un hologramme (via le tap movement)
- Réaction de l'hologramme à l'action du policier
- Pathfinding de l'IA

L'IA de ce scénario sera très basique, pas de détection du son, pas d'interaction avec le jeu lui-même ou entre les IA (exemple peur si le tireur est à proximité). Il se déroulera de la manière suivante :

Une personne est paralysée dans une pièce d'un bâtiment, le policier doit trouver la personne et la toucher, ce qui déclenchera le "réveil" de la personne paralysée qui prendra le chemin le plus court vers la sortie.

## 6.2 Projet 2 : Shooter

### 6.2.1 Objectifs

L'objectif de ce scénario-maquette est d'explorer plus en profondeur les possibilités offertes par *Rain AI*. Il a pour but de prendre connaissance du système de détection et de *Memory* de *Rain AI*.

### 6.2.2 Description du projet

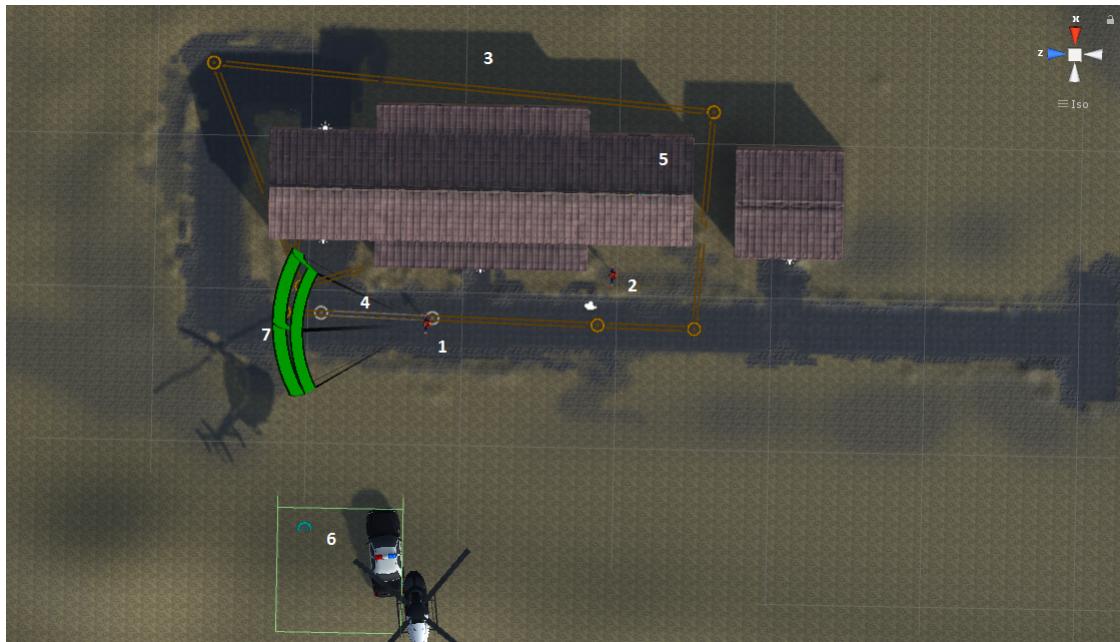
Ce scénario est une extension du premier, il reprend la même scène, et possède des IA plus complètes. Dans ce scénario nous avons deux IA, la première est celle d'un civil normal, il fait les cents pas devant un bâtiment, s'il voit le shooter, il prend peur et cours se mettre à l'abri, caché dans une pièce du bâtiment (*Hidding zone*). Dans le cas où le joueur/policier entre en contact avec le civil avant le shooter, le civil part en direction de la *safe zone*. Dans le cas contraire le civil devra être retrouvé par le policier, le policier devra interagir avec lui, ce dernier se sentant rassuré se dirigera vers la *safe zone*. La seconde IA est celle du shooter, elle patrouille sur la map, si elle voit le policier, elle se fige, le policier peut alors interagir avec elle et en effectuant une commande gestuelle, elle peut l'arrêter. Dans ce scénario nous partons du principe que nous avons un shooter de type coopératif qui ne va pas chercher à furie ou à être menaçant avec le policier.

Cette liste décrit les différents éléments du scénario. (Figure 6.1 – Scénario)

1. Civil
2. Shooter
3. Chemin du shooter (orange)
4. Chemin du Civil (blanc)
5. Hidding zone
6. Safe zone
7. Vue du civil

Pour une meilleure compréhension des actions/évènement possible dans ce scénario, voici une liste plus détaillée des différentes actions/interactions/événements.

Figure 6.1 – Scénario 2



### 6.2.3 Civil

#### État normal

Dans son état de base le civil n'a pas vu le shooter, il est tranquille et fait les cents pas (chemin blanc sur la figure 6.1). A partir de là deux actions sont possibles

- Le policier interagit avec le civil avant que le civil voit le shooter
  - Le civil passe en état "en sauvetage" et se dirige vers la *safe zone*
- Le civil voit le shooter qui n'est pas en état "arrêté"
  - Le civil cours vers *hidding zone* (coin supérieur droit du grand bâtiment) et passe en état de panique

#### État de panique

Cet état est enclenché dès que le civil voit le shooter qui n'est pas en état "arrêté". Il va dans un 1er temps se mettre à courir vers la *hidding zone*, puis une fois arrivé il s'immobilisera. A partir de là une action est possible :

- Le policier interagit avec le civil paniqué qu'il soit entrain de courir vers la *hidding zone* ou qu'il y soit déjà.
  - Le civil passe en état "en sauvetage" et se dirige vers la *safe zone*

### État en sauvetage

Cet état est enclenché quand le policier interagit avec le civil, ce dernier va courir vers *safe zone*, durant cette état deux action sont possible :

- Le civil voit le shooter qui n'est pas en état "arrêté"
  - Le civil cours/retourne vers *hidding zone* (coin supérieur droit du grand bâtiment) et passe en état de panique
- Le civil atteint la *safe zone*
  - Il passe en état "terminé", c'est à dire que plus rien ne peut lui arrivé

### État terminé

Cet état est enclenché si le civil est arrivé à se rendre dans la *safe zone*. Depuis la plus aucune action n'est possible.

Un diagramme représentant les différents cheminements possible se trouve en figure 6.2. Le "!" représente une interaction et l'oeil représente la vision

#### 6.2.4 Shooter

##### État normal

Cet état est l'état de base du shooter au début de la partie. Il court sur le chemin orange. A partir de cette état est une seul action est possible :

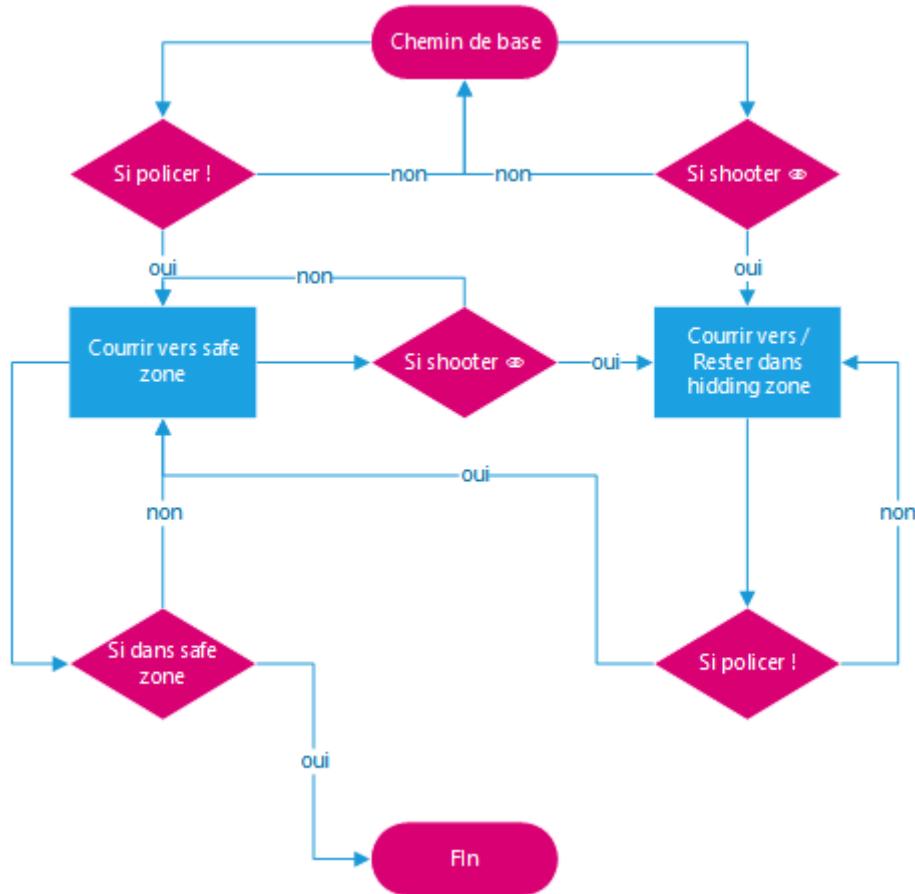
- Le shooter voit le policier
  - Le shooter se fige, si le policier interagit avec lui, il passe en état "arrêté"

##### État arrêté

Cet état est déclenché si le policier interagit avec le shooter après que ce dernier l'ai vu. A partir de ce moment le shooter va suivre le policier. Une seule action sera possible

- Le shooter entre dans la *safe zone*
  - Le shooter passe en état terminé, il ne suit plus le policier

Figure 6.2 – Diagramme de décision du civil



## 6.3 Projet 3

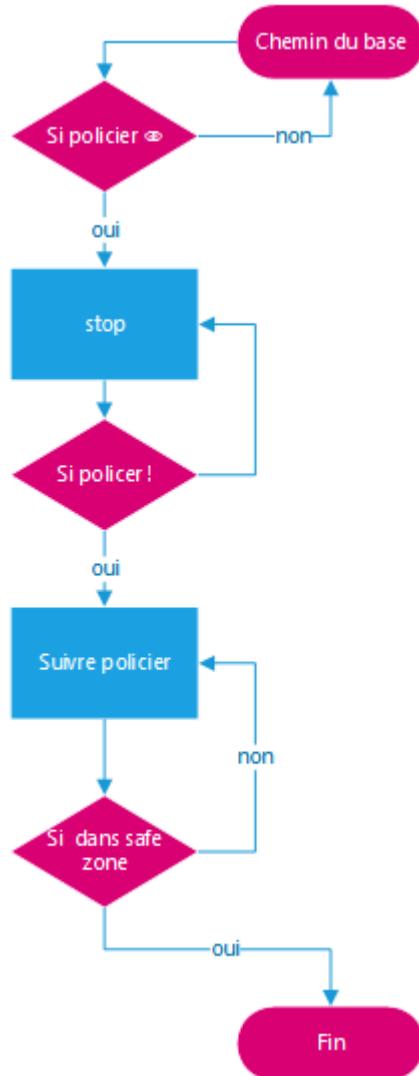
### 6.3.1 Objectifs

L'objectif de ce projet est de faire ce qui a été fait dans les projets précédents mais de manière plus conséquente, plus de civils, tireur avec une IA plus poussée comme la possibilité de fuite. Le but ici est de faire une toute première version du projet avec ce qu'on pourrait appeler le minimum vital.

### 6.3.2 Description du projet

Le projet 3 a été un tournant majeur pour la réalisation du projet. Contrairement aux deux projets précédents qui bien distincts, le projet 3 et tous ce qui suivra pourra être perçu comme une version 0.X du projet final. La ou les deux premiers projets pouvait être vu comme un simple petit projet avec des éléments réutilisable, à partir du projet 3, tous ajouts sera directement ajouter à ce projet sans pour autant faire un nouveau projet avec un objectif cible. Un autre changement majeurs à partir du chapitre 3 et le changement de scène, nous passons

Figure 6.3 – Diagramme de décision du shooter



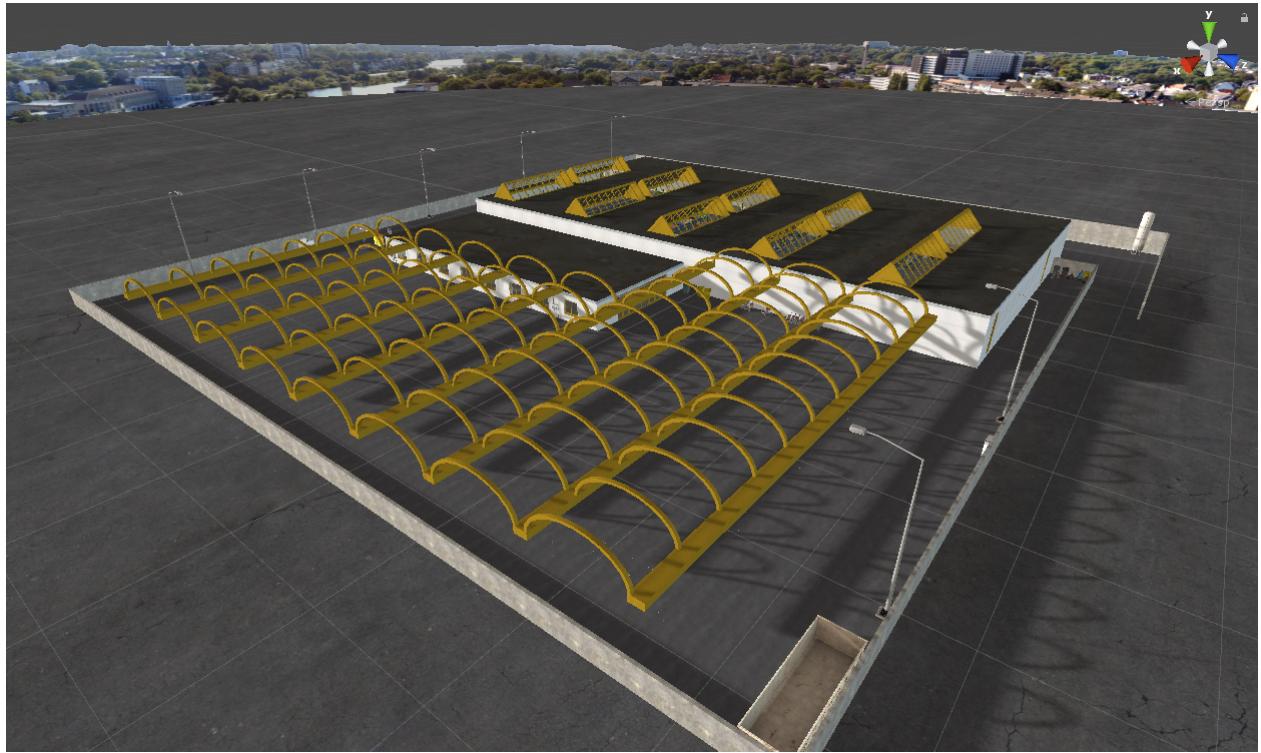
de la map illustrée en 6.1 représentant un hangar abandonné à un supermarché illustré à la figure 6.4.

### 6.3.3 Civil

La première version de ce civil est dépourvue d'interaction avec le policier, il s'agit d'un simple civil faisant ces courses en ce déplaçant de manière aléatoire dans le supermarché jusqu'à ce qu'il voit le shooter, a partir de la deux action sont possible

- Passer en état de panique
- Passer en état de fuite

Figure 6.4 – Scène utilisée à partir du projet 3



### État normal

Ce déplace de manière aléatoire parmi 18 points d'arrêt possible. Quand le civil arrive à un des points, il s'arrête un certain nombre de seconde puis repart vers un autre point. A partir de là deux états sont possible choisie de manière aléatoire, les deux déclenchés par la vue du shooter :

- Passer en état de panique
- Passer en état de fuite

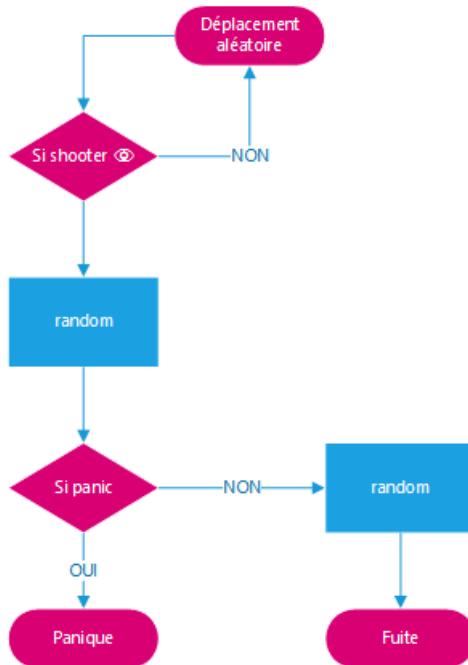
### État de panique

L'état de panic arrête immédiatement le civil dans son déplacement actuel, il n'est plus capable de rien.

### État de fuite

Dans cette état, le civil prend conscience du danger et quitte le magasin en courant, il ira se réfugier dans un endroit à l'extérieur du magasin choisi de manière aléatoire.

Figure 6.5 – Diagramme utilisé pour le civil pour le projet 3.0



### 6.3.4 Shooter

Dans ce scénario le shooter se déplace de manière aléatoire dans le magasin, à la vue de la police, il prend la fuite et se cacher à un emplacement choisi au hasard. Le policier devra le retrouver, si ce dernier passe dans son champ de vision, il reprendra la fuite, et cela 3 fois, au bout de la 3ème fois il arrêtera de furie. Si le policier arrive à interagir avec lui sans passer dans le champ de vision du shooter, ce dernier se rendra sur le champ.

#### État normal

Le tireur patrouille dans le supermarché, à partir de là un état est possible

- Passer en état en fuite

#### État de fuite

Le shooter cours se cacher dans un endroit choisi aléatoirement dans le magasin, même si il voit le policier durant sa fuite, cela ne l'affectera en rien, à partir de cette état, un seul état est possible, celui de l'état caché.

### État caché

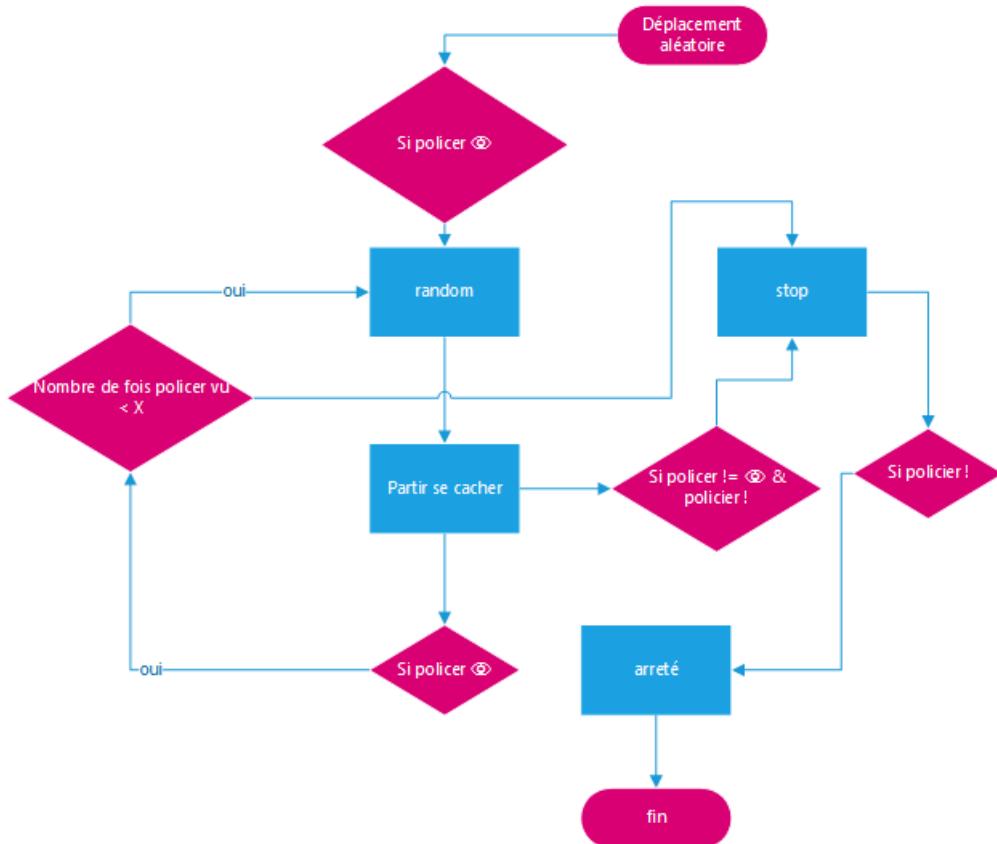
Le shooter arrive à cette état quand il a atteint une cachette, à partir de là deux état sont possibles

- Passer en état en fuite
- Passer en état arrêté

### État arrêté

Cet état peut être atteint si le policier interagit avec le shooter quand celui-ci a déjà vu le policier trois fois ou si le policier interagit avec le shooter sans que celui-ci ne l'ait vu au pré-avant.

Figure 6.6 – Diagramme utilisé pour le shooter pour le projet 3.0

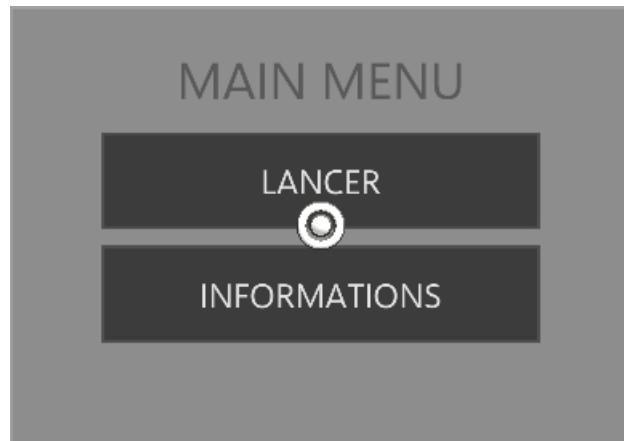


## 6.4 Projet 3.1 : HUD

Dans cette version l'objectif est d'ajouter un menu avant de lancer le jeu. La création de ce menu est relativement simple au premier abord car un *Toolkit* nous est fourni par *Unity*, mais s'avère plus ardue au final, une explication plus détaillée se trouve dans le chapitre *Problèmes*.

Le menu se présente sous la forme suivante, il possède deux boutons, un permettant de lancer la simulation, un autre permettant à l'utilisateur de prendre connaissance des possibilités au sein du jeu, tel que les commandes vocales, qu'elles sont-elles ainsi que les commandes gestuelles.

Figure 6.7 – Menu de départ



## 6.5 Projet 3.2 : IA Avancées

### 6.5.1 Objectifs

L'objectif ici est de rendre l'IA du shooter plus agressive, dans cette version, le tireur aura la possibilité de poursuivre les civils (dans une zone donnée) et de les mettre au sol. En plus de la possibilité de chasse du tireur les IA des civils ont des déplacements plus aléatoires lors de la fuite pour rendre le mouvement de foule plus réaliste.

### 6.5.2 Shooter

Dans cette version l'IA du tireur a été améliorée, comme décrit dans la section précédente, le but ici de de rendre le tireur plus agressif, de manière à ce qu'il ait matière à l'arrêter.

### 6.5.3 Civil

Le civil a été légèrement modifié, il peut être mis au sol par le shooter, relevé par le policier et être secouru par le policier s'il est en état de panique.

Figure 6.8 – Diagramme utilisé pour le shooter pour le projet 3.2

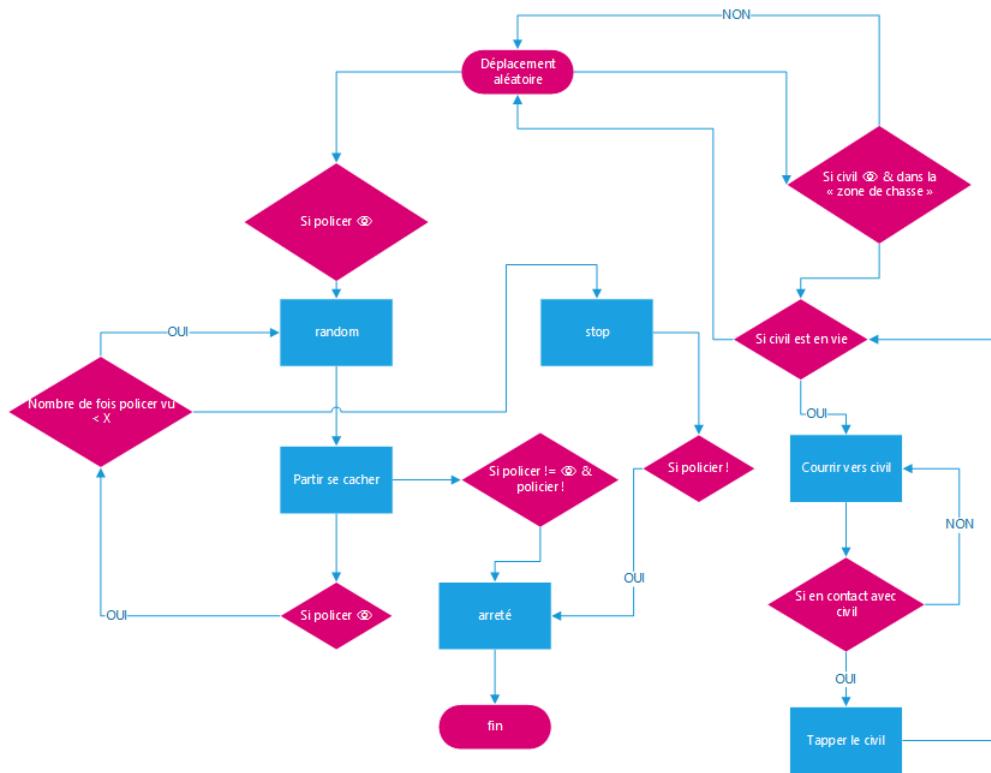
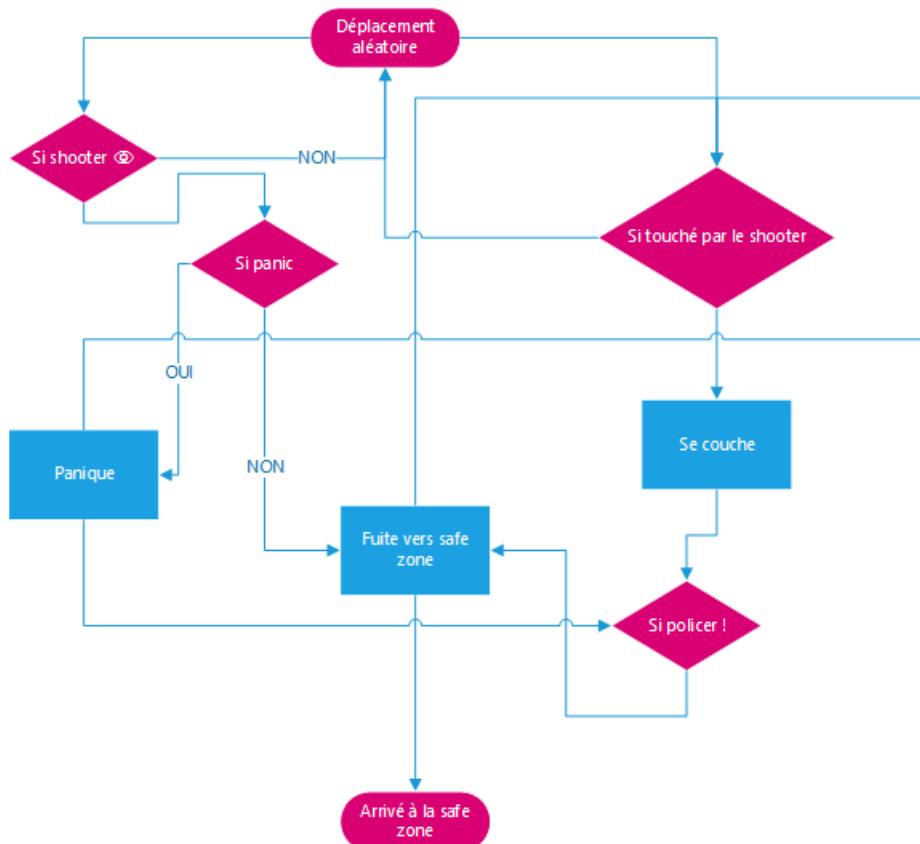


Figure 6.9 – La zone de chasse se trouve à l'intérieur du rectangle vert



Figure 6.10 – Diagramme utilisé pour le Civil pour le projet 3.2



# Réalisation

## 7.1 Réalisation du projet

Ce chapitre traite de la réalisation du projet et de son évolution au fil du temps, il est complémentaire avec le chapitre précédent traitant des scénario-maquette, mais les abordent d'un côté plus technique et aborde l'application des schémas donnés en 6.2 et en 6.3 mais sous *Rain AI*.

### Projet 2 : Rain AI

Ce chapitre aborde le comportement du civil mais d'un point de vue plus technique et plus pratique, principalement *Rain AI*. Notre IA possède quatre différentes *memory* (Variable chez *Rain AI*)

1. state
2. speed
3. varShooterArrested
4. aShooter

La première est une *string* qui représente l'état actuel de notre civil, elle varie si le civil a vu le shooter ou non, si il est entrain d'être sauvé ou s'il est sauvé, la seconde sa vitesse de déplacement, elle varie si le civil est dans son état normal ou s'il fuie le shooter, la troisième est connecté au tireur pour savoir s'il est arrêté par le policier. La dernière est la variable connectée au système de détection de *Rain AI* elle est égale à *null* tant que le shooter n'est pas dans la ligne de vue du civil.

L'image 6.2 représente l'arbre de décision du civil. Nous y retrouvons les états cités précédemment. La balise [CON] turquoise représente une condition, nous pouvons entrer dedans si la condition est respectée (numéros blancs)

1. État normal
  - Requière : variable state = normal

2. État en panique
  - Requière : variable state = panique
3. Etat en sauvetage
  - Requière : variable state = run
4. Etat sauvé
  - Requière : variable state = saved
5. Shooter visible et non arrêté
  - Requière : variable shooter != null (visible) et varShooterArrested == false

Nous possédons trois expressions qui permettent de changer la valeur de nos variables (numéros rouge)

1. modifie notre vitesse de déplacement
2. modifie notre vitesse de déplacement
3. modifie notre état à panique

Le reste des changement d'état se fait via le code, car pour la plus par il en vas des actions de l'utilisateur.

Les derniers éléments encore non-abordés sont les déplacements de notre civil vers les différents points cité plus haut, ces actions sont représentés par le numéros bleu clair

1. déplacement sur la *Chemin du Civil*
2. déplacement la *Hidding zone*
3. déplacement la *Safe zone*

Les deux changements d'états n'ayant pas encore été effectué sont : le passage vers l'état en sauvetage et l'état sauvé, le premier est régit ici par la fonction "*OnSelect*" qui est déclenchée quand nous faisons le mouvement de sélection expliquée dans le chapitre de gestuel du *Hololens*.

Figure 7.1 – Arbre de décision du civil



Listing 7.1 – Civilian\_One\_AI.cs

```

1  using RAIN.Core;
2  using RAIN.Serialization;
3  using RAIN.Navigation;
4  using RAIN.Navigation.Targets;
5  using UnityEngine;
6
7
8  public class Civilian_One_AI : MonoBehaviour
9  {
10
11     AIRig tRig = null ;
12     Animator anim = null;
13     int speed;
14     public GameObject shooter = null;
15     private Shooter shooterScript;
16
17     void onSaved()
18     {
19         tRig.AI.WorkingMemory.SetItem<string>("state", "saved");
20     }
21     void Start()
22     {
23         anim = GetComponent<Animator>();
24         tRig = gameObject.GetComponentInChildren<AIRig>();
25         shooterScript = shooter.GetComponent<Shooter>();
26     }
27
28     void Update()
29     {
30         if (tRig != null && shooterScript.isArrested())
31         {
32             tRig.AI.WorkingMemory.SetItem<bool>("varShooterArrested", true);
33         }
34         if (tRig != null && !shooterScript.isArrested())
35         {
36         }
37     }
  
```

```

35         tRig.AI.WorkingMemory.SetItem<bool>("varShooterArrested", false);
36     }
37
38     //Si notre vitesse est ésuprieur ou égale à 5 nous utiliserons l'animation de cours, ←
39     //dans le cas contraire nous utiliserons celle de la marche
40     if (tRig != null)
41     {
42         if (tRig.AI.WorkingMemory.GetItem<int>("speed") >= 5)
43         {
44             anim.SetBool("run", true);
45             anim.SetBool("walk", false);
46         }
47         else
48         {
49             anim.SetBool("run", false);
50             anim.SetBool("walk", true);
51         }
52     }
53
54     //action se selection
55     void OnSelect()
56     {
57         if (tRig != null && (tRig.AI.WorkingMemory.GetItem<string>("state") == "panique" || tRig→
58             .AI.WorkingMemory.GetItem<string>("state") == "normal"))
59         {
60             OnGoEscapePoint();
61         }
62     }
63     void OnRun()
64     {
65         Destroy(gameObject);
66         Destroy(this);
67     }
68     //Paraliser/Normal → Escape Point
69     void OnGoEscapePoint()
70     {
71         tRig.AI.WorkingMemory.SetItem<string>("state", "run");
72     }
73     void OnEndGame()
74     {
75         print("On end game");
76     }
77     void OnReset()
78     {
79         print("OnReset");
80     }
81 }
```

## 7.2 Problèmes rencontrés

Ce chapitre traite des problèmes et difficultés qui ont été rencontrés durant la réalisation du projet. Il ne traite pas uniquement des problèmes rencontrés durant la phase de développement, mais durant l'ensemble du projet. Il traite également des questionnements apparus

durant les phases d'apprentissage et de développement.

### 7.2.1 Nouvelle technologie

Un des problèmes principal rencontré durant ce projet est le fait que la technologie est récente, malgré que le programme de formation en ligne de *Micosoft* soit relativement complet, on se heurte à des problèmes d'incompatibilité, comme le problème de *Rain AI* expliqué plus bas. Hors les formations proposée par *Microsoft* la quantité de tutoriel est relativement pauvre, de plus le grand problème des tutoriels de *Microsoft* est qu'ils sont très peu générique et très dirigé.

### 7.2.2 Pathfinding sur AR et position de l'IA

Le fait de passer de la VR à l'AR, pose un problème de *Pathfinding*. En effet, dans la version du projet en VR, nous avions un bâtiment en 3D, ce qui permet aux IAs de faire du *Pathfinding* avec *Rain AI*, malheureusement cela n'est plus possible en AR, qui possède un univers dynamique, il nous est impossible de connaître la topologie des lieux à l'avance. Les IAs n'ont donc pas connaissance de l'environnement dans lequel elles évoluent, il n'est donc plus possible d'appliquer le *Pathfinding*. Un problème autre est le positionnement de départ des IAs, tireur comme civils. Dans le cas du projet en VR, les IA étaient positionner dans le bâtiment en 3D, dans le cas de l'AR, nous avons juste connaissance de l'environnement qui nous entoure sur le moment. La problématique est la suivante : Comment gérer le "spawn" des IA ? Comment dire que le tireur se trouve en salle B32 alors que nous sommes à la cafétéria ? Le fait que nous passons d'un univers statique en 3D à un univers réel et dynamique pose un réel problème à ce niveau-là.

Une solution envisageable est de modéliser le bâtiment 3D en mur invisible et de superposer le bâtiment modélisé en 3D avec le bâtiment réel/dynamique. Pour effectuer cette superposition nous avons deux choix possible n'implémentassions. La première consiste à donner un point de départ à l'utilisateur, proche de deux (voir trois) autres points dit "points de calibrage". Ces deux/trois points peuvent être, par exemple, des marques de couleur placées au sol, leurs positions doit être connue par le logiciel. L'utilisateur va regarder successivement les deux/trois points, ce qui va permettre une calibration et donc de superposer le modèle virtuel en 3D sur le bâtiment réel. La seconde solution est de définir un point de départ et une orientation de départ de manière arbitraire, et de superposer directement le modèle en 3D avec le bâtiment, en partant du principe que le policier/joueur se trouve sur point de départ convenu.

A noter qu'il n'est pas nécessaire de faire que des murs invisibles correspondant aux murs intérieurs du bâtiment, en effet il serait clairement envisageable de faire de murs voir même d'autres objets en 3D si le bâtiment d'entraînement est par exemple un grand hangar. Dans

un cas pareil, il serait clairement possible de faire différents cas d'entraînement en variant le monde. Le fait d'avoir des murs en 3D visible va poser un problème qui sera abordé au sous-chapitre suivant.

La principale problématique de cette solution et qu'il faut réaliser en 3D le bâtiment d'entraînement. Là où nous cherchions à nous débarrasser des problèmes lié *Occulus Rift* (moins d'objets en 3D et plus de liberté), n'est d'illusoire.

Une autre solution apparemment envisageable est de faire un tour du bâtiment pour le cartographier<sup>1</sup>. Cette solution permettrait un meilleur dynamisme et une infinité de possibilité d'implantation, malheureusement cette solution semble impossible à réaliser car trop compliqué, vue que avec cette méthode tout devient relatif : position de départ du policier, position de départ de la foule, *Pathfinding* vers la/les sortie, position de départ du tireur.

### Solution choisie

La solution choisie a été de faire au plus simple, il n'y aura pas de gestion de recalibrage. Nous nous contenterons de réaliser/reprendre un bâtiment en 3D et définir un point de départ.

#### 7.2.3 Traversée des hologrammes par le joueur

Un autre problème du passage de la VR à l'AR est que le joueur/policier n'est pas dans le même monde que l'environnement qui l'entoure, comment détecter que le joueur/policier ne triche pas en traversant des murs en hologramme ? Que faire s'il agit de la sorte. Il est possible de connaître la postions du joueur/policier, et donc il est sûrement possible de connaître si oui ou non il entre en collision avec un mur en hologramme ou un autre objet en hologramme. Mettre fin à la partie si le joueur/policier rentre en contact avec un mur ou un objet serait trop punitif, une solution envisageable serait de définir une zone tampon dans laquelle le joueur/policier peut se trouver sans pour autant déclencher un arrêt du jeu. La Figure 4.1 représente une implémentassions possible. Dans le premier cas, si le joueur/policier n'est pas du tout en contact, il n'y a rien à gérer tous se passe bien. Dans le second cas, le joueur/policier est dans l'intervalle] 0;50]%, soit à moitié dans le mur. Dans ce cas nous pouvons d'informer le joueur/policier, par un texte en hologramme et/ou les bords de la vue qui clignote en rouge (comme dans le *FPS* quand notre vie est basse), qu'il entre dans la zone tampons et qu'il doit faire attention et/ou en sortir. Dans le troisième cas, il est à plus de 50% dans le mur, le jeu se met en pause jusqu'à ce que le joueur est à nouveau en position "OK".

Une autre solution envisageable est de gérer le *gameObject(MainCamera)* qui représente le joueur comme les *gameObjects* qui représente nos civils et notre shooter, c'est a dire de lui ajouter un *Collider* et un *rigidBody* ainsi en cas de collision avec un mur ou un autre *gameObject* la caméra cessera malgré le fait que le joueur continue de bouger.

---

<sup>1</sup>[https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/holograms\\_230](https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/holograms_230)

La première solution pose un problème de justesse, n'est pas trop punitif de mettre fin à la partie si on traverse un mur ? La seconde solution pose le problème suivant : Nous risquons au bout d'un moment d'être trop décalé et donc être heurté à un obstacle réel

### Solution choisie

La seconde solution a été choisie car elle n'est pas punitive comme la première, de plus elle est aussi plus réaliste que la première.

Figure 7.2 – Collision mur-Hololens



#### 7.2.4 Reconnaissance vocale

La reconnaissance vocale sur le *Hololens* est relativement avancée en voici un exemple tiré du tutoriel de base du *Hololens* :

Listing 7.2 – SpeechManager.cs

```
1 | using System.Collections.Generic;  
2 | using System.Linq;
```

```

3  using UnityEngine;
4  using UnityEngine.Windows.Speech;
5
6  public class SpeechManager : MonoBehaviour
7  {
8      KeywordRecognizer keywordRecognizer = null;
9      Dictionary<string, System.Action> keywords = new Dictionary<string, System.Action>();
10
11     // Use this for initialization
12     void Start()
13     {
14         keywords.Add("Reset world", () =>
15         {
16             // Call the OnReset method on every descendant object.
17             this.BroadcastMessage("OnReset");
18         });
19
20         keywords.Add("Drop Sphere", () =>
21         {
22             var focusObject = GazeGestureManager.Instance.FocusedObject;
23             if (focusObject != null)
24             {
25                 // Call the OnDrop method on just the focused object.
26                 focusObject.SendMessage("OnDrop");
27             }
28         });
29
30         // Tell the KeywordRecognizer about our keywords.
31         keywordRecognizer = new KeywordRecognizer(keywords.Keys.ToArray());
32
33         // Register a callback for the KeywordRecognizer and start recognizing!
34         keywordRecognizer.OnPhraseRecognized += KeywordRecognizer_OnPhraseRecognized;
35         keywordRecognizer.Start();
36     }
37
38     private void KeywordRecognizer_OnPhraseRecognized(PhraseRecognizedEventArgs args)
39     {
40         System.Action keywordAction;
41         if (keywords.TryGetValue(args.text, out keywordAction))
42         {
43             keywordAction.Invoke();
44         }
45     }
46 }

```

Dans l'exemple ci-dessus, nous implémentons deux commandes vocales ; "Rest world" qui appelle la méthode "OnRest" sur tous les objets (dans le cas du tutoriel, cela va replacer les sphères à leur emplacement d'origine). Cette exemple est tiré de la formation de base<sup>2</sup>

Le problème est que nous donnons des mots exacts, en anglais qui plus est, mais pas une logique, de plus ces mots clés sont directement dans le code. Admettons que nous disons "fall" en focussant une sphère, cette dernière ne réagira pas, il en est de même si nous nous disons "replace". Si nous nous projetons dans un cas concret comme notre application de formation, le policier devra utiliser des mots clés, ce qui a pour conséquence de faire perdre

---

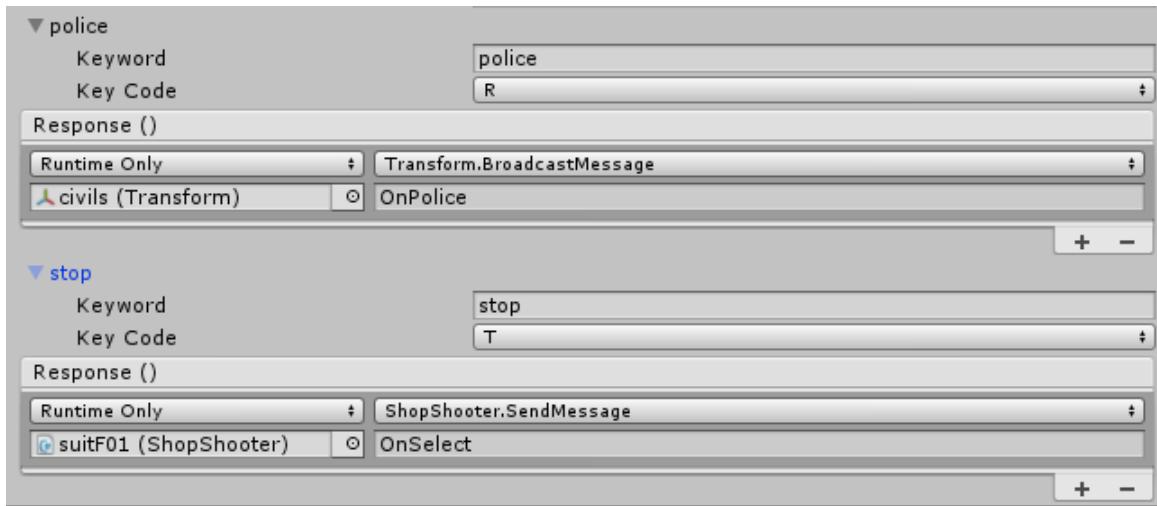
<sup>2</sup> [https://developer.microsoft.com/en-us/windows/holographic/holograms\\_101e](https://developer.microsoft.com/en-us/windows/holographic/holograms_101e)

du réalisme à l'application. Pour un code plus propre, nous avons la possibilité d'utiliser le *HoloToolKit* de *Microsoft* qui nous offre un fichier C# qui nous permet une implémentassions facile et claire.

### Solution

Pour implémenter la reconnaissance vocale, il suffit d'ajouter le fichier *Keyword Manager* dans notre *GameObject "Managers"* et d'ajouter un mot clé à choix dans le champs *Keyword*, puis d'y rattaché une ou plusieurs fonctions comme donnés en exemple sur l'image ci-dessous.

Figure 7.3 – Erreur de compilation avec .Net



### 7.3 Apprentissage

Un autre problème survenu durant l'apprentissage, est de suivre un apprentissage non-disparate. Le fait d'aborder des technologies nouvelles et qui plus est récentes à conduit à une première phase d'apprentissage chaotique, beaucoup de mini-projet fait en ayant suivis un tutoriel sur internet fini à 80%, beaucoup de mini-projet distincts entre eux sans réel but/cadre.

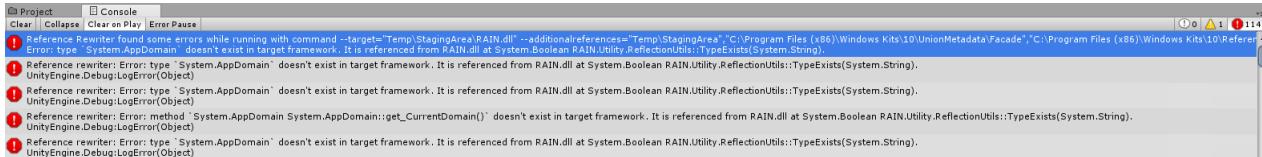
### Solution

Cela a été résolu au bout de la cinquième semaine quand un premier scénario de test a été défini, il s'agit du *Projet 1 : Rain AI*, par la suite d'autre projet ont été ajouté en définissant clairement les objectifs de chacun.

### 7.3.1 RainAI et .Net

Le grand problème avec *Rain AI* est qu'il n'est pas compatible avec .Net, lors de la compilation du projet sur Unity nous avons les erreurs suivantes :

Figure 7.4 – Erreur de compilation avec .Net



### Solution

La résolution de ce problème fut relativement ardue dû au fait que personne n'avait implémenté *Rain AI* sur un projet Unity avec *Hololens* et donc *Windows 10*, en revanche cela a déjà été fait sur *Windows 8.1*<sup>3</sup>. Dans le dernier message de ce topic un membre explique comment faire pour compiler un projet Unity qui utilise *Rain AI* pour *Windows 8.1* et *Windows 10*. Pour passer de .Net à IL2CPP, il suffit de changer le *Scripting backend* de .Net à IL2CPP dans *Player Setting*.

1. Aller dans file puis build settings
2. Player Settings
3. Sélectionner l'onglet Windows (carré vert)
4. Passer Scripting Backend de .Net à IL2CPP

De plus amples informations sont disponibles sur le site de *Unity*<sup>4</sup>

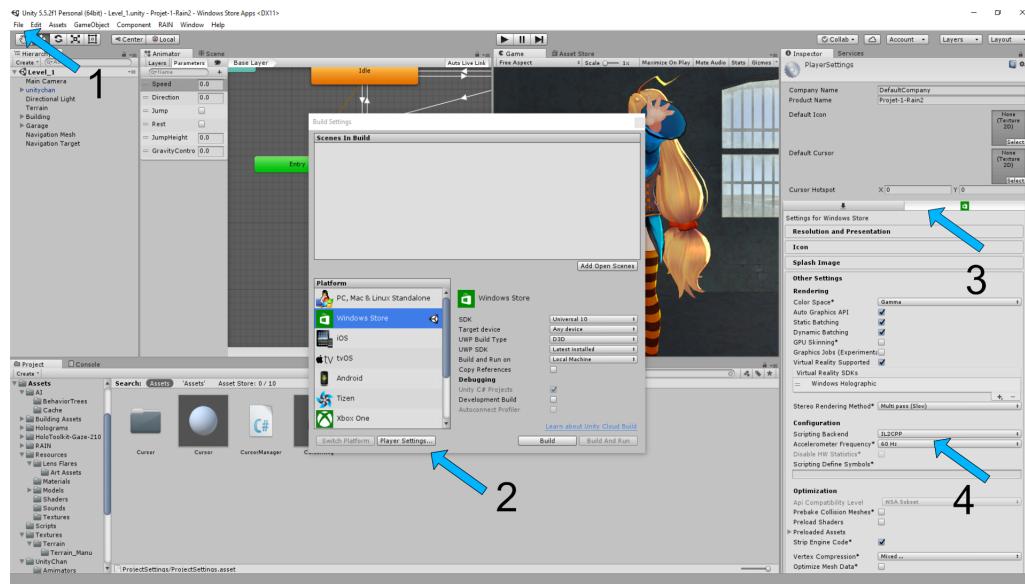
### 7.3.2 Holoolkit de Unity

*Unity* offre un *Plug-in* avec un set de code, d'exemple et de *prefab* permettant de démarrer un projet avec une base de code solide et avoir un set d'outil de base déjà fonctionnels comme par exemple un menu de navigation, des slider, des toggle button etc. Le problème est que lors ce que nous *buildons* le projet sous *Unity* avec IL2CPP, cela génère des erreurs, or comme vu précédemment, nous devons travailler avec IL2CPP pour *Rain AI*.

<sup>3</sup> <http://legacy.rivaltheory.com/forums/topic/rain-2-1-7-2-windows-store-universal-8-1-fail/>

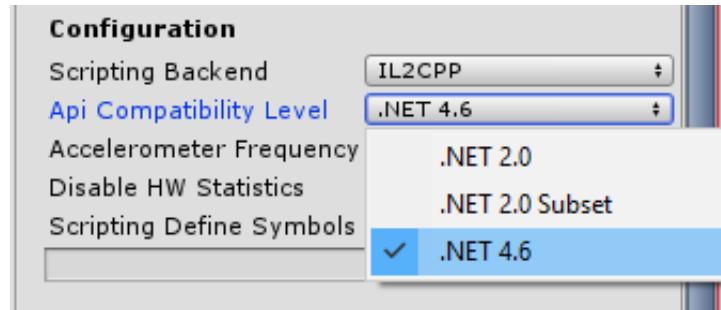
<sup>4</sup> <https://docs.unity3d.com/Manual/IL2CPP-BuildingProject.html>

Figure 7.5 – Passer de .Net à IL2CPP



## Solution

La première étape à faire est d'utiliser la version 5.6.1f1 de *Unity* qui permet d'utiliser *IL2CPP* avec une compatibilité *.NET 4.6* et de modifier *API compatibility level* dans les *Player Settings*. A partir de là il nous restera deux erreurs qui sont les suivantes :

Figure 7.6 – Utiliser la *API compatibility level* avec *.NET 4.6*

- 1 Assets\\HoloToolkit\\SpatialMapping\\Scripts\\RemoteMapping\\MeshSaver.cs(162,53): error CS1061:← 'StorageFile' does not contain a definition for 'OpenStreamForReadAsync' and no extension ← method 'OpenStreamForReadAsync' accepting a first argument of type 'StorageFile' could be ← found (are you missing a using directive or an assembly reference?)
- 2 Assets\\HoloToolkit\\SpatialMapping\\Scripts\\RemoteMapping\\MeshSaver.cs(189,53): error CS1061:← 'StorageFile' does not contain a definition for 'OpenStreamForWriteAsync' and no extension ← method 'OpenStreamForWriteAsync' accepting a first argument of type 'StorageFile' could be ← found (are you missing a using directive or an assembly reference?)
- 3 Error building Player because scripts had compiler errors`

Pour résoudre ces erreurs il faut se rendre dans le fichier levant l'erreur et supprimer ce qui se

trouve dans le *if* d'instructions pré-processeur (instructions pré-processeur comprises) et ne conserver que ce qui se trouve dans le *else*.

```

1  private static Stream OpenFileForRead(string folderName, string fileName)
2  {
3      Stream stream = null;
4
5      #if !UNITY_EDITOR && UNITY_METRO
6          Task<Task> task = Task<Task>.Factory.StartNew(
7              async () =>
8              {
9                  StorageFolder folder = await StorageFolder.GetFolderFromPathAsync(folderName);
10                 StorageFile file = await folder.GetFileAsync(fileName);
11                 stream = await file.OpenStreamForReadAsync();
12             });
13             task.Wait();
14             task.Result.Wait();
15         #else
16             stream = new FileStream(Path.Combine(folderName, fileName), FileMode.Open, FileAccess.Read);
17         #endif
18     return stream;
19 }
```

Devient

```

1  private static Stream OpenFileForRead(string folderName, string fileName)
2  {
3      Stream stream = null;
4      stream = new FileStream(Path.Combine(folderName, fileName), FileMode.Open, FileAccess.Read);
5      return stream;
6 }
```

```

1  private static Stream OpenFileForWrite(string folderName, string fileName)
2  {
3      Stream stream = null;
4
5      #if !UNITY_EDITOR && UNITY_METRO
6          Task<Task> task = Task<Task>.Factory.StartNew(
7              async () =>
8              {
9                  StorageFolder folder = await StorageFolder.GetFolderFromPathAsync(folderName);
10                 StorageFile file = await folder.CreateFileAsync(fileName, CreationCollisionOption.ReplaceExisting);
11                 stream = await file.OpenStreamForWriteAsync();
12             });
13             task.Wait();
14             task.Result.Wait();
15         #else
16             stream = new FileStream(Path.Combine(folderName, fileName), FileMode.Create, FileAccess.Write);
17         #endif
18     return stream;
19 }
```

19 }

Devient

```

1 private static Stream OpenFileForWrite(string folderName, string fileName)
2 {
3     Stream stream = null;
4     stream = new FileStream(Path.Combine(folderName, fileName), FileMode.Create, FileAccess.←
5         Write);
6     return stream;
7 }
```

### 7.3.3 Bouncing de la caméra

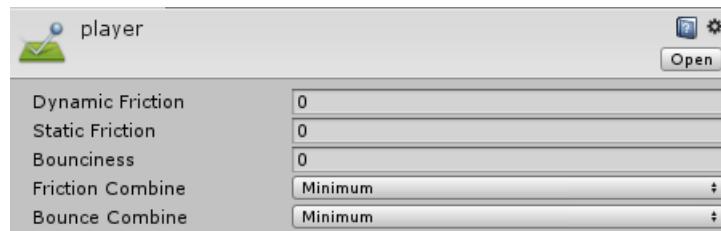
Lors des essais avec le *live compilation* de *Unity*, deux problèmes sont apparu quand la caméra est devenu sensible aux collisions.

- Si nous avions de la vitesse et que nous percussions un mur, nous rebondissions
- Quand le shooter se déplaçait vers nous, il nous percutait et nous envoyait en l'aire

#### Solution

Pour résoudre le premier problème il faut créer un matériel et lui mettre l'ensemble des valeurs à 0, empêchant ainsi toutes possibilité de rebondissement.

Figure 7.7 – Matériel du player



Pour éviter de se faire projeter par le shooter, il a fallut changer la masse du *Rigidbody* de note caméra, de base cette valeur est à 1, elle à été changée en 1000.

### 7.3.4 RainAI sur Hololens et .Net 4.6

Pour utiliser le *Holotoolkit* il faut build notre solution sur *Unity* avec .Net 4.6, le problème est que lors du déploiement sur le Hololens, tous ce qui est gérer par *Rain AI* n'est pas chargé, alors que lors de la *live compilation* sur *Unity* tous ce passe à merveille. La source du problème

est que *Rain AI* ne tourne pas avec un *API compatibility level* avec .Net 4.6, il ne fonctionne que avec la configuration suivante : *scripting backend* : IL2CPP et *API compatibility level* : .Net 2.0.

## Solution

Supprimer tous les fichiers inutiles qui ne fonctionnent que avec .Net 4.6.

### 7.3.5 Non-unicités des ressources

Le fait de devoir aller chercher des ressources sur l'asset store a posé un problème inhérent au fait que ces ressources ne sont pas faites par les même personnes, et donc, leurs choix impactent directement sur le rendu final de leur travail, qui pour deux ressources pour deux ressources similaires, implique une implémentassions différentes. A titre d'exemple nous pouvons citer la vitesse d'animation entre les civils et le shooter. Dans le cas du shooter une valeur de 1 pour la vitesse d'animation correspond à un vitesse de marche, alors que pour les civils une vitesse de 1 représente une vitesse de cours voir même du sprint. Un autre problème du même acabit : l'animation du shooter gère aussi son déplacement, du moment ou sa vitesse est supérieur à 0, le shooter se déplacera (en ligne droite) et cela même si il n'a pas d'IA qui lui est attribuée. En revanche pour les civil, si une vitesse supérieur à 0 leurs est attribués, l'animation de marche ou de course sera jouée mais ils ne se déplacerons pas. Bien que ce problème soit facile à résoudre, il est tout de même à relever.

# Technique

Cette section décrit plus en détail le travail effectué au niveau du code

## 8.1 Diagramme de classes

Avant toutes chose il faut prendre conscience du diagramme de classe, une première classe principale *HumanAI* qui hérite directement du la classe *MonoBehaviour*.

### 8.1.1 HumainAI

La classe *HumanAI* possède les attributs et les méthode minimale pour le fonctionnement de nos IA, à savoir

- Animator anim : pour accéder au animation de notre *GameObject*
- AIRig : pour accéder composant de *Rain AI*
- speed : pour définir ça vitesse de déplacement
- HP : pour définir ces points de vie
- oldLocation : Va de paire avec is moving, permet de savoir si notre IA est en mouvement ou non, ce qui permet par la suite de définir quel animation jouer

Les méthodes et fonctions de *HumanAI* sont les suivantes

- public bool isAlive() : retourne si notre humain est vivant
- protected void init() : Permet d'initialiser les variables
- protected bool isMoving() : permet de savoir si notre *GameObject* bouge
- protected string getState() : permet de modifier l'état de notre IA, implémentée dans un but de simplifier le code
- protected void setState(string state) : modifie l'état de notre IA,implémentée dans un but de simplifier le code
- protected void onDie()

### 8.1.2 Civilian

La classe *Civilian* est la classe pour les civils dont le comportement est décrit dans le chapitre des scénarios (à partir du 3ème). Il hérite de la classe principale pour les IAs qui est *HumanAI*.

- private float speedAnim() : vitesse d'animation de notre civil (pour gérer la différence entre marcher et courir)
- private bool panic : défini si le civil est en panique ou non

Les méthodes est fonctions propre au civil sont les suivantes

- private void OnSaved() : Méthode appelé quand le civil entre dans la *safe zone*
- private void OnSelect() : Méthode appelé quand nous effectuons un *tap movement* sur le civil.

### 8.1.3 ShopShooter

La classe *ShopShooter* est la classe de notre shooter à partir su 3ème scénario, elle hérite de la classe *HumanAI*.

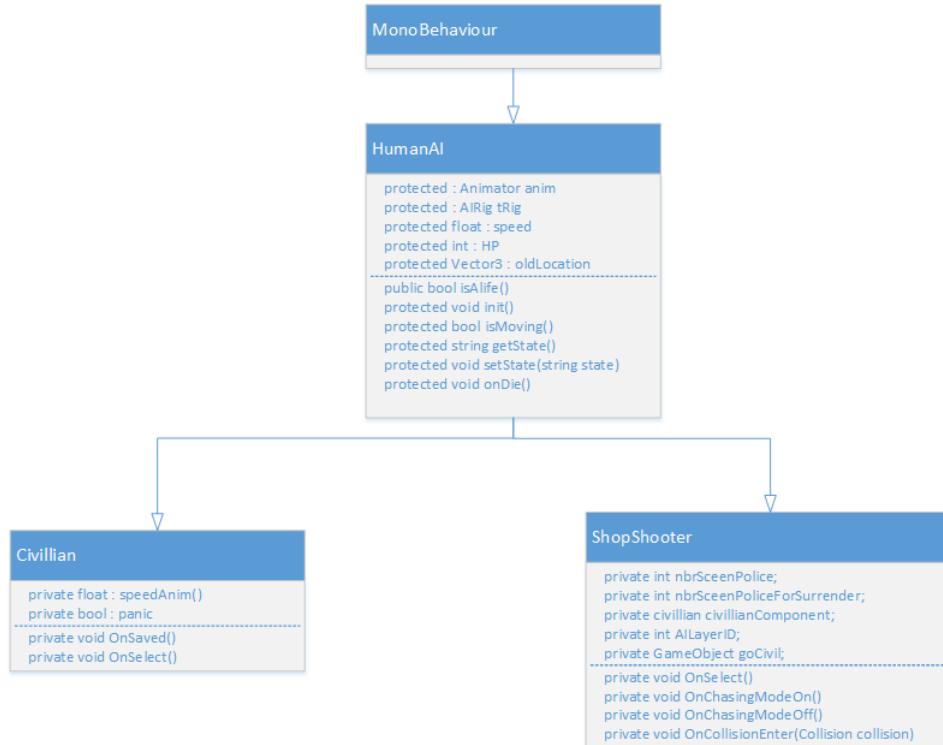
- private int nbrSceenPolice : nombre de fois que le shooter a vu le policier
- private int nbrSceenPoliceForSurrender : nombre de fois que le shooter doit voir le polocier avant de se rendre
- private civilian civilianComponent : instance de la classe *Civilian* du civil pris en chasse par le shooter
- private int AILayerID : ID du *layer* des IA
- private GameObject goCivil : *GameObject* du civil pris en chasse par le shooter

Les méthodes est fonctions propre au shooter sont les suivantes

- private void OnSelect() : Méthode appelé quand nous effectuons un *tap movement* sur le civil.
- private void OnChasingModeOn() : Méthode appelée par *ChasingZone* quand le shooter entre dans cette dernière. Elle active la chasse au shooter.
- private void OnChasingModeOff() : Méthode appelée par *ChasingZone* quand le shooter sort dans cette dernière. Elle désactive la chasse au shooter.

- `private void OnCollisionEnter(Collision collision)` : Cette méthode est une des méthodes de base de *MonoBehaviour* (au même titre que `start` et `update`), elle est appelée quand notre *gameObject* entre en Collision avec un autre *gameObject*. Dans le cas du shooter, si ce dernier entre en contact avec un *gameObject* de la couche IA, le shooter lui retire 100HP.

Figure 8.1 – Diagramme de classes



## 8.2 Code

### 8.2.1 Changement de Scène

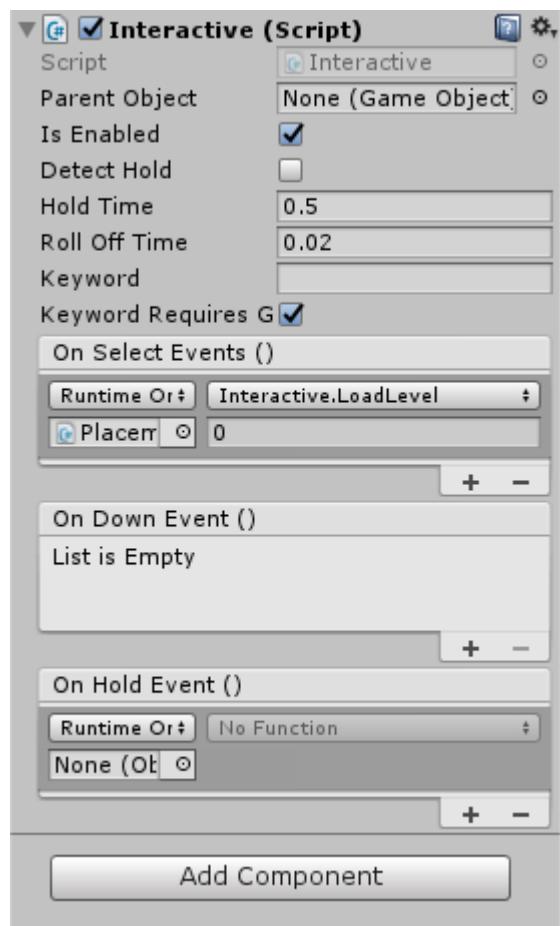
Cette sous-section d'un point de vue technique (code et *Unity*) comment effectuer un changement de scène. Concrètement dans la réalisation de ce projet le changement de scène s'effectue quand nous sommes dans le menu de départ et nous voulons lancer le jeux.

Dans un 1ere temps il nous faut créer une classe qui hérite de *Interactive* qui est fourni dans le *toolkit*. Puis de l'ajouter au *gameObject*, et dans *On Select Events* ajouter ce même objet, puis sélectionner la fonction désirée.

Listing 8.1 – InteractiveLoad.cs

```
1  using System.Collections;
2  using System.Collections.Generic;
3  using UnityEngine;
4  using UnityEngine.SceneManagement;
5
6  public class InteractiveLoad : HoloToolkit.Examples.InteractiveElements.Interactive
7  {
8      public void LoadLevel(int level)
9      {
10         SceneManager.LoadScene(level);
11     }
12 }
```

Figure 8.2 – Configuration de notre bouton



# Conclusion

## 9.1 Etat du projet

## 9.2 Utilité du Hololens

Malgré l'avancé technologique dont fait preuve le *Hololens*, il en reste tout de même décevant. Décevant car l'immersion est moindre, ce qui, pour un projet comme celui développé dans le cadre de ce travail de bachelor est un point crucial. Cette mauvaise immersion est due à quatre éléments, le premier est le poids du casque qui au bout d'un moment pèse sur les oreilles et le nez. Le second point et non des moindres est la zone où sont visibles les hologrammes. Cette zone est presque "tunellique", un regard sur la droite sans tourner la tête et nous n'avons plus d'hologramme dans notre champs de vision. Une application plus satisfaisante de ce casque serait dans des formations plus théorique que pratique comme par exemple l'observation du corps humain (muscles, assertion, nerf etc..). Un autre problème, est que pour le moment il n'y a pas de version en français, ce qui pose un problème pour la reconnaissance vocal. Le dernier est que nous (utilisateur) ne sommes pas sur le même "plant" que le monde dans lequel nous sommes plongés, les hologrammes ne peuvent pas interagir physiquement avec nous. Si nous prenons le cas d'un jeu vidéo classique, quand nous rentrons en contact avec une foule, on pourrait imaginer que la caméra (vision du joueur) se met à trembler pour simuler la collision entre le joueur et son environnement pour donner une immersion plus forte, une telle chose avec le *Hololens* est impossible. Pour terminer un dernier point important faisant défaut au *Hololens* est les nausées qu'il procure au bout de 30 minutes d'utilisation, les yeux se fatiguent très vite. Les différents points faibles du *Hololens* laissent susciter une question : Est-ce vraiment un bon moyen de formation ? De manière totalement subjective, je dirais que la véritable expérience se fait sur le terrain, et pour ne citer que Jean-Jacques Rousseau :

*Les premières facultés qui se forment et se perfectionnent en nous sont les sens. Ce sont les premières qu'il faudrait cultiver : ce sont les seules qu'on oublie, ou celles qu'on néglige le plus... mais, au lieu d'occuper éternellement mon élève à des gambades, je le mènerais au pied d'un rocher ; là, je lui montrerais quelle attitude il faut prendre, comment il faut porter le corps et la tête, quel mouvement il faut faire, de quelle manière il faut poser, tantôt le pied, tantôt la main, pour suivre légèrement les sentiers escarpés, raboteux et rudes, et s'élanter de pointe en pointe tant en montant qu'en descendant. J'en ferais l'émule d'un chevreuil plutôt qu'un danseur de l'Opéra.*

## 9.3 Erreurs commises

Ce chapitre traite des erreurs commises durant le projet, il s'agira ici de *debrifer* dessus afin de ne pas les reproduire dans un futur projet similaire.

### 9.3.1 Apprentissage

La première erreur faite dans ce projet est due au fort enthousiasme qu'a suscité ce dernier. On veut tout découvrir fait passer d'un sujet à l'autre sans avoir maîtrisé le premier, on suit un tutoriel, puis durant ce tutoriel un autre sujet nous interpelle, et on ne fini pas le premier tutoriel. Le fait de définir des scénarios-maquettes avec un objectif clair et précis a permis de recentrer la phase d'apprentissage.

### 9.3.2 Premier jeux et Jeu != logiciel classique

Le fait de développer un jeu plutôt qu'un logiciel classique, la phase d'analyse supplémentaire qu'on pourrait appeler le *game design*, suivre les vidéos de *ExtraCredits*<sup>1</sup>. Voici une petite liste des conseils qui y sont donnés :

- Définir la portée de notre jeu et ce que l'on est capable de faire *focus on the scope*.
  - Prendre en compte le temps que l'on a
  - Le nombre que l'on est
  - nos capacités, nos points forts nos points faibles
- Partir du principe que le projet a pour objectif l'apprentissage et non pas la réalisation du projet de notre vie.
- Se concentrer sur les choses simples mais les faire bien et les mener à bout
- Ne pas être trop attaché aux idées que l'on veut mettre dans notre jeu
- Et surtout, surtout être capable de définir un projet minimum

Dans la figure en 7.1 ExtraCredits nous donne la liste des différents types de jeux dans l'ordre de difficulté, nous pouvons constater que les FPS sont en 7ème position, le projet étant relativement proche de ce type de jeux, la phase d'analyse aurait dû être d'autant plus poussée.

---

<sup>1</sup><https://www.youtube.com/user/ExtraCreditz/featured>

Figure 9.1 – Liste des différents types de jeux dans l'ordre de difficulté

Game genres in order of difficulty to produce a minimum viable product, from simplest to most difficult:

- |                               |                      |
|-------------------------------|----------------------|
| 1. Racing Game                | 7. FPS               |
| 2. Top Down Shooter           | 8. JRPG              |
| 3. 2D Platformer              | 9. Fighting Game     |
| 4. Color Matching Puzzle Game | 10. Action Adventure |
| 5. 2D Puzzle Platformer       | 11. Western RPG      |
| 6. 3D Platformer              | 12. RTS              |

#### Incapacité à définir du projet minimum et de s'y tenir

La plus grande erreur a été de ne pas avoir été capable de définir un projet minimal et de s'y tenir. L'envie de toujours vouloir ajouter des éléments, sans même que le minimum vital ne soit atteint a été sans doute le plus gros problème (exemple : faire de recherche sur le tir alors que les interactions avec les IA ne sont pas finies, testées et fonctionnelles). *ExtraCredits* résume parfaitement la chose avec le jeu le plus connue de tout les temps.

*Quel est le minimum vital pour faire Mario ?*

- Bowser ? Non
- Champignons ? Non
- Tortues ? Non
- Tunnels ? Non

Tous cela est juste inutile, le simple fait de pouvoir sauter, se déplacer, tomber dans les trous est amplement suffisant. La tendance à vouloir ajouter des éléments qui en fin de compte sont futiles ne mènent qu'à se perdre et à dériver pour au final arriver avec un produit dont l'essentiel n'est pas pleinement fonctionnel et où l'expérience utilisateur ne sera pas bonne. Pour reprendre notre exemple de *Mario*, si nous ajoutons un *Bowser* alors que la base du

jeux, n'est pas pleinement achevé, notre utilisateur en sera perturbé, il sera plus à se poser des questions comme "Quel est ce monstre mi-dragon mi-tortue" ou "Quel est le but" et son expérience et son plaisir en seront amoindri, alors que si nous faisons, rien qu'un seul niveau mais où les collisions sont fonctionnelles, le système de saut aussi l'utilisateur prendra bien plus de plaisir.

## 9.4 Travaux futurs

Bien que l'utilisation du *Hololens* pour ce projet soit finalement un échec, pour le *Hololens* en soi qui peut être utiles à autre chose, ni un échec pour le projet de mixer la formation de policier avec de la réalité augmenté d'autres pistes sont envisageables avec d'autres technologies, il est impossible de démentir le fait que travailler avec une technologie qui est actuellement de l'ordre la science-fiction, a l'image de *Total recall* ou encore l'*Animus* de *Assassin's creed* ne serait pas jouissif.

# Planification

Ce chapitre explique plus en détail et défend les tâches du diagramme de gantt présent ci-dessous.

## Installation de l'environnement et planification

Les deux premiers jours du travail de bachelor seront consacrés à l'installation de l'environnement et des outils nécessaires pour mener à bien la réalisation du projet. Ces outils sont :

- Unity 3D
- Visual Studio 2015
- HoloLens Emulator
- Vuforia

Une explication plus détaillée se trouve à l'adresse suivante : [https://developer.microsoft.com/en-us/windows/holographic/install\\_the\\_tools](https://developer.microsoft.com/en-us/windows/holographic/install_the_tools)

## Découverte & Apprentissage

Le fait que ce projet est un saut dans l'inconnu, le premier mois sera uniquement consacré à l'apprentissage d'Unity et de sa "sur-couche" pour le Hololens. Une partie du temps sera aussi alloué à la découverte du *VRKinectAmokShooter* qui est le projet ayant été déjà réalisé au sein de l'école.

## Réalisation de la maquette et points critique

Pour le développement du projet, la décision suivante a été prise : Le projet sera découpé en deux grandes parties, la première prendra fin le 19 juin et sera consacrée à la réalisation d'une maquette sans scénario, et à partir cette date-là, il sera possible de tout faire dans le programme de formation, et nous devrions être au clair sur tous les sujets du projet (pas de problèmes laissé vacants). La seconde partie sera uniquement consacrée à l'implémentassions

de notre scénario dans notre projet. Cette section traite de la première partie. Il est essentiel qu'à cette date là, tous les points critiques soient résolu et qu'il n'ai pas de problème laissé en suspend.

### **Détection de l'environnement**

La première tâche sera de comprendre comment implémenter la détection de l'environnement perçu par le Hololens pour, par la suite, y intégrer des personnages/objets 2D/3D

### **Affichage d'un/des personnages (objet 2D/3D)**

Cette partie sera consacrée à l'ajout de la couche 2D/3D. Le but au terme de cette étape est d'être capable d'ajouter facilement des objets virtuels en prenant compte de l'environnement.

### **Modélisation du bâtiment**

Malgré le fait que nous sommes passés d'un projet de réalité virtuelle à un projet de réalité augmentée afin de pas être lier par les limitations techniques de la VR, nous nous heurtons à un autre problème. Le fait de passer d'un univers fictif réalisé en 3D à un univers réel "sur-couché" par de la 3D, nous pose un nouveau problème. En effet les intelligences artificielles n'auront pas connaissance du monde dans lequel elles évoluent, ce qui pose un réel problème de "pathfinding". Une solution envisageable est de modéliser en 3D le bâtiment (mur invisible) et de superposer cette modélisation avec le bâtiment réel, ainsi les IA auront connaissance de la topographie des lieux et le pathfinding pourra fonctionner.

### **Action du policier**

Actions possibles par le policier, **à définir**

### **Intégration de l'IA du tireur**

L'IA du tireur est déjà présent dans le projet **VRKinectAmokShooter**, il faudra faire la migration du projet de base vers le projet actuel.

### **Mouvement de foule**

Le mouvement de foule étant déjà présent dans le projet **VRKinectAmokShooter**, il faudra faire la migration du projet de base vers le projet actuel.

**Définition du scénario**

La dernière étape avant le travail à temps plein est la définition du scénario. Cette étape doit prendre en compte les possibilités actuelles du projet.

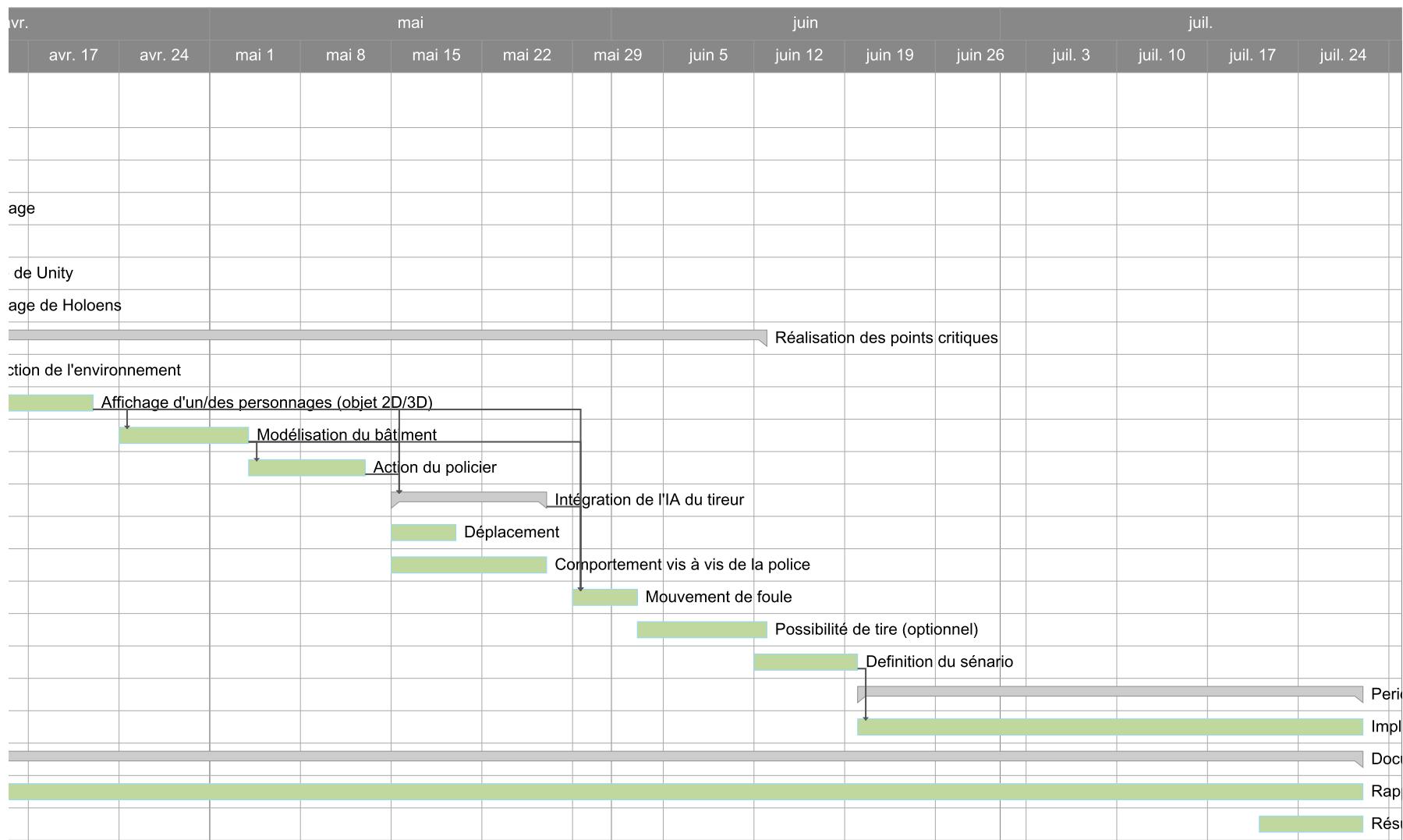
**Implémentations du scénario**

La dernière étape de réalisation du travail de bachelor est l'implémentassions du scénario défini au préalable.

# Gantt TB



| Nom de la tâche                                    | La date |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
|--|---------|---------|----------|----------|---|--|---------|---------|------------------------------|----------------------------|--|
|  | janv.   | févr. 6 | févr. 13 | févr. 20 | févr. 27                                  | mars 6   | mars 13 | mars 20 | mars 27                      | avr. 3                     | avr. 10                                      |
| 1 Installation de l'environnement et Planification |         |         |          |          |   | Installation de l'environnement et Planification |         |         |                              |                            |  |
| 2 Installation de l'environnement                  |         |         |          |          | Installation de l'environnement           |  |         |         |                              |                            |  |
| 3 Planification                                    |         |         |          |          | Planification                             |  |         |         |                              |                            |  |
| 4 Découverte & Apprentissage                       |         |         |          |          |   |  |         |         | Découverte & Apprentissage   |                            |  |
| 5 Découverte du travail VRKinectAmokShooter        |         |         |          |          | Découverte du travail VRKinectAmokShooter |  |         |         |                              |                            |  |
| 6 Découverte & Apprentissage de Unity              |         |         |          |          |   |  |         |         | Découverte & Apprentissage   |                            |  |
| 7 Découverte & Apprentissage de Holoens            |         |         |          |          |   |  |         |         |                              | Découverte & Apprentissage |  |
| 8 Réalisation des points critiques                 |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 9 Détection de l'environnement                     |         |         |          |          |   |  |         |         | Détection de l'environnement |                            |  |
| 10 Affichage d'un/des personnages (objet 2D/3D)    |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            | Affichage d'un/des personnages (objet 2D/3D) |
| 11 Modélisation du bâtiment                        |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 12 Action du policier                              |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 13 Intégration de l'IA du tireur                   |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 14 Déplacement                                     |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 15 Comportement vis à vis de la police             |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 16 Mouvement de foule                              |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 17 Possibilité de tire (optionnel)                 |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 18 Définition du scénario                          |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 19 Période à plein temps                           |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 20 Implémentation du scénario                      |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 21 Documentation                                   |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 22 Rapport   |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |
| 23 Résumé du TB                                    |         |         |          |          |   |  |         |         |                              |                            |  |





# Bibliographie



# Webographie

## 12.1 Microsoft

MICROSOFT - HOLOGRAMS 101E

[https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/holograms\\_101e](https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/holograms_101e)

MICROSOFT - HOLOGRAMS 101

[https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/holograms\\_101](https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/holograms_101)

MICROSOFT - HOLOGRAMS 210

[https://developer.microsoft.com/en-us/windows/holographic/holograms\\_210](https://developer.microsoft.com/en-us/windows/holographic/holograms_210)

MICROSOFT - GESTURES

<https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/gestures>

## 12.2 Youtube

YOUTUBE - UE4: ADVANCED MATERIALS (EP.1 USING CRAZYBUMP)

<https://www.youtube.com/watch?v=jdq-hVCc0So>

YOUTUBE - RAIN v2.1 QUICK START

<https://www.youtube.com/watch?v=YuaBBCL5PSs>

YOUTUBE - UNITY 5 TUTORIAL - ANIMATION CONTROL

<https://www.youtube.com/watch?v=wdOk5QXYC6Y>

YOUTUBE - EXTRACREDITZ

<https://www.youtube.com/user/ExtraCreditz/featured>

### **12.3 Autre**

WHAT COULD POSSIBLY GO WRONG

<http://www.what-could-possibly-go-wrong.com/il2cpp/>

INFINITESQUARE

<http://blogs.infinitesquare.com/posts/mobile/unity-il2cpp-presentation-et-principe-de-fonctionnement>

UNITY 3D

<https://docs.unity3d.com/Manual/index.html>

01NET - MICROSOFT DÉVOILE WINDOWS HOLOGRAPHIC ET HOLOLENS UN CASQUE DE RÉALITÉ

AUGMENTÉE

<http://www.01net.com/actualites/microsoft-devoile-windows-holographic-et-hololens-un-casque-de-realite-augmentee-111111.html>

RAIN AI

<http://legacy.rivaltheory.com/rain/>

# Références

IMAGE DU HOOLENS EN 4.1

[http://www.etr.fr/devices\\_images/980-hololens\\_face.png](http://www.etr.fr/devices_images/980-hololens_face.png)

IMAGE DE RAINAI EN 4.2, 4.3, 4.4 ET 4.5

<http://legacy.rivaltheory.com/rain/features/>

<http://legacy.rivaltheory.com/wp-content/uploads/navmesh.jpg>

<http://legacy.rivaltheory.com/wp-content/uploads/waypoints1.jpg>

<http://legacy.rivaltheory.com/wp-content/uploads/behaviortree-e1375387925601.jpg>

<http://legacy.rivaltheory.com/wp-content/uploads/Perception.jpg>

FONCTIONNEMENT DE IL2CPP EN 4.6

<https://blogs.unity3d.com/2015/05/06/an-introduction-to-ilcpp-internals/>

<https://blogs.unity3d.com/wp-content/uploads/2015/04/il2cpp-toolchain-smaller.png>

GESTES POSSIBLE AVEC LE HOOLENS EN 4.7 ET 4.8

<https://abhijitjana.net/2016/05/29/understanding-the-gesture-and-adding-air-tap-gesture-into-your-unity-3d-app/>

<https://abhijitjana.files.wordpress.com/2016/05/image51.png?w=608&h=412>

[https://kbdevstorage1.blob.core.windows.net/asset-blobs/12462\\_en\\_3](https://kbdevstorage1.blob.core.windows.net/asset-blobs/12462_en_3)

HOOLENS EMULAOTRE EN 8.5

<https://az835927.vo.msecnd.net/sites/mixed-reality/Resources/images/Emulator.PNG>



# List of Figures

|  |    |
|--|----|
| 4.1 Hololens . . . . .                                 | 9  |
| 4.2 Navmesh . . . . .                                  | 10 |
| 4.3 Route . . . . .                                    | 10 |
| 4.4 arbre de décision . . . . .                        | 11 |
| 4.5 Perception . . . . .                               | 11 |
| 4.6 Fonctionnement de IL2CPP . . . . .                 | 12 |
| 4.7 Air tap . . . . .                                  | 16 |
| 4.8 Bloom . . . . .                                    | 17 |
|  |    |
| 5.1 Navigation Mesh générée . . . . .                  | 20 |
| 5.2 Différents type de waypoint . . . . .              | 21 |
| 5.3 configuration du pathfinding . . . . .             | 22 |
| 5.4 configuration de la Navigation Mesh . . . . .      | 22 |
| 5.5 Fonctionnement du Navigation Network . . . . .     | 23 |
| 5.6 Menu Perception de Rain + Visual Sensors . . . . . | 25 |
| 5.7 Entity . . . . .                                   | 26 |
| 5.8 Behavior Tree avec détecteur . . . . .             | 27 |
| 5.9 Sense . . . . .                                    | 28 |
| 5.10 Memory . . . . .                                  | 29 |
| 5.11 Collision fonctionnelle . . . . .                 | 30 |
| 5.12 Colliders de l'Astroman . . . . .                 | 31 |
| 5.13 Collider de suitman . . . . .                     | 32 |

|   |    |
|---|----|
| 6.1 Scénario 2 . . . . .  | 35 |
| 6.2 Diagramme de décision du civil . . . . .                                | 37 |
| 6.3 Diagramme de décision du shooter . . . . .                              | 38 |
| 6.4 Scène utilisé à partir du projet 3 . . . . .                            | 39 |
| 6.5 Diagramme utilisé pour le civil pour le projet 3.0 . . . . .            | 40 |
| 6.6 Diagramme utilisé pour le shooter pour le projet 3.0 . . . . .          | 41 |
| 6.7 Menu de départ . . . . .  | 42 |
| 6.8 Diagramme utilisé pour le shooter pour le projet 3.2 . . . . .          | 43 |
| 6.9 La zone de chasse se trouve à l'intérieur du rectangle vert . . . . .   | 43 |
| 6.10 Diagramme utilisé pour le Civil pour le projet 3.2 . . . . .           | 44 |
|   |    |
| 7.1 Arbre de décision du civil . . . . .                                    | 47 |
| 7.2 Collision mur-Hololens . . . . .  | 51 |
| 7.3 Erreur de compilation avec .Net . . . . .                               | 53 |
| 7.4 Erreur de compilation avec .Net . . . . .                               | 54 |
| 7.5 Passer de .Net à IL2CPP . . . . .                                       | 55 |
| 7.6 Utiliser la <i>API compatibility level</i> avec .NET 4.6 . . . . .      | 55 |
| 7.7 Matériel du player . . . . .  | 57 |
|   |    |
| 8.1 Diagramme de classes . . . . .  | 61 |
| 8.2 Configuration de notre bouton . . . . .                                 | 62 |
|   |    |
| 9.1 Liste des différents types de jeux dans l'ordre de difficulté . . . . . | 65 |

## List of Tables



# Listings

|     |                       |    |
|-----|-----------------------|----|
| 4.1 | GazeGestureManager.cs | 15 |
| 4.2 | SphereCommands.cs     | 16 |
| 5.1 | Memory.cs             | 27 |
| 7.1 | Civilian_One_AI.cs    | 47 |
| 7.2 | SpeechManager.cs      | 51 |
| 8.1 | InteractiveLoad.cs    | 61 |



# Journal de travail

Vendredi 24 février 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Rendez-vous  | Rendez vous avec M.Juergen affin de decider ce qui serait intéressant de faire | 40mn         |
| Installation | Installation de Unity, visual Studio, Hololens Emulator                        | 4h           |
| Rapport      | Téléchargement et prise en main du rapport avec Latex                          | 2h           |

Mardi 28 février 2017

| <b>Tache</b>              | <b>Description</b>                       | <b>temps</b> |
|---------------------------|--|--------------|
| Rapport et plannification | réalisation du chapitre "plannification" | 3h           |

Mercredi 1er mars 2017

| <b>Tache</b>        | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|---------------------|---|--------------|
| Apprentissage Unity | Configuration d'un premier projet avec Unity et Hololens. | 6h           |

Vendredi 3 mars 2017

| <b>Tache</b>        | <b>Description</b>                  | <b>temps</b> |
|---------------------|-------------------------------------|--------------|
| Apprentissage Unity | Apprentissage de Unity et Hololens. | 6h           |

Mercredi 8 mars 2017

| <b>Tache</b>        | <b>Description</b>                  | <b>temps</b> |
|---------------------|-------------------------------------|--------------|
| Apprentissage Unity | Apprentissage de Unity et Hololens. | 4h           |

Vendredi 10 mars 2017

| <b>Tache</b>        | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|---------------------|--|--------------|
| Rendez-vous         | Rendez vous avec M.Juergen affin de parler de la planification et de relever les problèmes et questionnements de début de projet | 40mn         |
| Apprentissage Unity | Apprentissage des animations sur Unity.  | 8h           |

Mardi 14 mars 2017

| <b>Tache</b>        | <b>Description</b>                               | <b>temps</b> |
|---------------------|--|--------------|
| Apprentissage Unity | Apprentissage de Unity, Rain IA and pathfinding. | 6h           |

Mercredi 15 mars 2017

| <b>Tache</b>        | <b>Description</b>                               | <b>temps</b> |
|---------------------|--|--------------|
| Apprentissage Unity | Apprentissage de Unity, Rain IA and pathfinding. | 4h           |

Mercredi 22 mars 2017

| <b>Tache</b>                    | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|---------------------------------|--|--------------|
| Apprentissage Unity et Hololens | Apprentissage de Unity, Rain IA and pathfinding et animation. Retour sur les tutoriels de formation de microsoft sur le Hololens | 6h           |

Vendredi 25 mars 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|--------------|---|--------------|
| Rendez-vous  | Rendez vous avec M.Juergen affin de définir un 1er scénario de demo | 30mn         |
| Projet       | Début du Projet 1 : Rain Ai   | 8h           |

Mardi 29 mars 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|---------------|--|--------------|
| Documentation | Avancement des chapitres d'apprentissage et des problèmes rencontrés | 4h           |

Mercredi 30 mars 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>                          | <b>temps</b> |
|--------------|---|--------------|
| Rain AI      | Résolution du problème avec Rain AI et .Net | 7h           |

Vendredi 31 mars 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Documentation | Présentation des technologies utilisées, rédaction du rapport sur les futurs mini-projets et le problème rencontrés jusqu'à aujourd'hui | 6h           |

Mardi 4 avril 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Documentation | Présentation des technologies utilisées, rédaction du rapport sur les futurs mini-projets et le problème rencontrés jusqu'à aujourd'hui | 4h           |

Mercredi 5 avril 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>                                     | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Rain AI      | Interaction entre deux IA, détection des IA entre elle | 7h           |

Mardi 11 avril 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Rain AI      | Interaction entre les deux IA, détection des IA entre elle | 7h           |

Jeudi 20 avril 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>          | <b>temps</b> |
|---------------|-----------------------------|--------------|
| Documentation | Documentation du scénario 2 | 3h           |

Mardi 25 avril 2017

| <b>Tache</b>       | <b>Description</b>            | <b>temps</b> |
|--------------------|-------------------------------|--------------|
| Rain AI Scenario 2 | "Rework" des IA du scénario 2 | 6h           |

Mercredi 26 avril 2017

| <b>Tache</b>       | <b>Description</b>                 | <b>temps</b> |
|--------------------|------------------------------------|--------------|
| Rain AI Scénario 3 | Réalisation du début du scénario 3 | 6h           |

Vendredi 28 avril 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Rendez-vous  | Rendez vous avec M.Juergen, démonstration du travail déjà effectué et redéfinition du scénario 3 | 30mn         |
| Projet       | Début de réadaptation du Projet 3  | 6h           |

Mardi 2 mai 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>                       | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Doc          | Documentation de la partie apprentissage | 7h           |

Mercredi 3 mai 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>                       | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Doc          | Documentation de la partie apprentissage | 7h           |

Vendredi 4 mai 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>                                    | <b>temps</b> |
|--------------|---|--------------|
| Doc          | Documentation de la partie apprentissage et relecture | 7h           |

Lundi 8 mai 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|---------------|--|--------------|
| Formation     | Suivie des tutoriels sur les commandes vocales                   | 2h           |
| Documentation | Analyse et comparaison entre les commandes gestuelles et vocales | 2h           |

Mardi 9 mai 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|---------------|--|--------------|
| Formation     | Suivie des tutoriels sur les commandes gestuelles                              | 2h           |
| Documentation | Analyse et comparaison entre les commandes gestuelles et vocales               | 2h           |
| Code          | Adaptation du tutoriel de formation sur les commandes gestuelles sur le projet | 4h           |

Mercredi 10 mai 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Formation    | Suivie des tutoriels sur les commandes gestuelles                              | 2h           |
| Code         | Adaptation du tutoriel de formation sur les commandes gestuelles sur le projet | 4h           |

Vendredi 12 mai 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Formation    | Suivie du tutoriel sur les commandes gestuelles                                | 2h           |
| Code         | Adaptation du tutoriel de formation sur les commandes gestuelles sur le projet | 4h           |

Mardi 16 mai 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>                         | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Formation    | Suivie des tutoriels sur le tir            | 3h           |
| Code         | Adaptation de l'exemple du toolkit de menu | 4h           |

Mercredi 17 mai 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>                         | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Code         | Adaptation de l'exemple du toolkit de menu | 4h           |

Vendredi 19 mai 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>                         | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Code         | Adaptation de l'exemple du toolkit de menu | 4h           |

Mardi 23 mai 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Rendez-vous   | Rendez vous avec M.Juergen, démonstration du travail déjà effectué et décision des modifications à faire sur le rapport | 30mn         |
| Documentation | Mise à jours de la documentation  | 3h           |
| Unity         | Ajout d'un civil est complexification du shooter  | 3h           |

Mercredi 24 mai 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>                               | <b>temps</b> |
|---------------|--|--------------|
| Documentation | Mise à jours de la documentation                 | 1h           |
| Unity         | Ajout d'un civil est complexification du shooter | 3h           |

Mardi 30 mai 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Documentation | Mise à jours de la documentation  | 2h           |
| Unity         | complexification du shooter + compatibilité du Holo-toolkit avec IL2CPP | 5h           |

Mercredi 1 juin 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Documentation | Mise à jours de la documentation  | 2h           |
| Unity         | complexification du shooter + compatibilité du Holo-toolkit avec IL2CPP | 5h           |

Vendredi 3 juin 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|--------------|---|--------------|
| Rendez-vous  | Rendez vous avec M.Juergen, démonstration du travail déjà effectué et décision des modifications/ ajout | 30mn         |
| Unity        | Ajout de plusieur civil et complexification du shooter et des civil                                     | 6h           |

Mardi 6 juin 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|---------------|--|--------------|
| Documentation | Mise à jours de la documentation                                     | 2h           |
| Unity         | Ajout de plusieurs civil et complexification du shooter et des civil | 6h           |

Mercredi 7 juin 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Documentation | Mise à jours de la documentation  | 2h           |
| Unity         | complexification du shooter et des civil et correction des problèmes de collision | 6h           |

Vendredi 9 juin 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>  | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Documentation | Mise à jours de la documentation  | 4h           |
| Unity         | complexification du shooter et des civil et correction des problèmes de collision | 3h           |

Mardi 13 juin 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>                            | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Documentation | Mise à jours de la documentation et relecture | 4h           |

Mercredi 14 juin 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>                            | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Documentation | Mise à jours de la documentation et relecture | 4h           |

Jeudi 15 juin 2017

| <b>Tache</b>  | <b>Description</b>                            | <b>temps</b> |
|---------------|---|--------------|
| Documentation | Mise à jours de la documentation et relecture | 4h           |

Lundi 19 juin 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Unity        | Suppression de la chasse du shooter. Ajout de la commande vocale, réimplantation des commandes gestuelles via le biais du <i>Holokit</i> | 8h           |

Mardi 20 juin 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Unity        | Réimplantation des commandes gestuelles via le biais du <i>Holokit</i> | 4h           |
| Déploiement  | Déploiement sur Hololens et recherche du bug de RainAi et .Net4.6      | 4h           |

Mercredi 21 juin 2017

| <b>Tache</b> | <b>Description</b>   | <b>temps</b> |
|--------------|--|--------------|
| Unity        | Réimplantation des commandes gestuelles et vocale via le biais du <i>Holokit</i> | 4h           |
| Déploiement  | Déploiement sur Hololens et recherche du bug de RainAi et .Net4.6                | 4h           |