Projectplan Radicale Speeltuin



Gemaakt door: Zarko Djurdjevic

Opleiding: Software Developer

School: Mediacollege Amsterdam

Inhoudsopgave

-Inleiding

-Doelen

-Resultaat

-Afbakening

-Ontwikkelmethode

-Communicatie/Projectorganisatie

Inleiding

Bij het Radicale kunstspeeltuin project is het de bedoeling dat we in een multidisciplinaire samenwerkingsverband van SD, RV en MV een concept voor speelse immersieve ruimte van 2,5 meter bij 2,5 meter. De bedoeling hiervoor is het maken van een interactieve installatie met een mapped projectie die is geïnspireerd op het werk van onze gekozen kunstenaar(Daan Rosegaarde).

Daan Rosegaarde heeft veel interactieve kunstwerken die te maken hebben met licht en geluid dus besloten wij ook zoiets te gebruiken voor onze interactieve ruimte. De kunstwerken van Daan Rosegaarde die laten vaak de bezoeker een natuurlijke beleving beleven dus besloten wij om onze ruimte een natuurlijke uiterlijk te geven en interactie. Wij hebben besloten om een ruimte te maken die jou de ervaring geeft dat je staat in een natuurlijk gebied met daarin allemaal plastic afval flesjes op de grond. In het midden van de ruimte hebben wij een afvalbak met daarin een led strip die een smog/grijze kleur heeft, de reden van de kleur is dat het een soort vervuild beeld moet geven aan de bezoeker de interactie is daarom ook dat de bezoekers de mogelijkheid krijgen om de flesjes in de afvalbak te zetten en dan veranderd de kleur tijdelijk naar groen om te laten zien aan de bezoekers dat ze iets goeds hebben gedaan.

## 

Doelen

Het doel dat wij als team hebben is het waar kunnen maken van ons specifieke idee bij de ontwikkeling van onze ruimte en dat wij allemaal een goede bijdrage hebben gehad aan de ruimte en aan het project.

Mijn persoonlijke taken:

Omdat ik nog niet zoveel kennis heb over het gebruik van sensoren met de arduino uno wil ik daarin groeien om een goed/werkend interactief kunstwerk te kunnen maken.

Resultaat

Ik heb me in sprint 0 bezig gehouden met de bepaalde sensoren die gebruikt kunnen worden voor het project. De bedoeling was dat ik sensoren had die konden worden onderbroken daarom besloot ik te kijken naar de laser sensoren en de ranging sensoren want die zouden bijvoorbeeld kunnen worden onderbroken door beweging. Bij de ranging sensor wordt de afstand gemeten vanaf de sensor tot aan het object. Uiteindelijk heb ik gekozen voor de laser ranging sensor VL53Lox die kan ik gebruiken door gebruik te maken van de arduino UNO de reden daarvoor is dat ik eerder met een ultrasonic ranging sensor heb gewerkt.

Afbakening

Wij willen de bezoekers het gevoel kunnen geven dat ze zich bevinden in een ruimte met natuurlijke kenmerken en dat ze door de interactie door kunnen krijgen dat ze iets goed doen.

Wij willen onze ruimte interactief maken door het gebruik van sensoren en een bepaald doel te hebben voor de bezoekers.

Wij willen een duidelijk beeld geven aan de bezoekers wat de bedoeling en wat wij willen bereiken met onze ruimte.

Ontwikkelmethode

Ontwikkelmethode die wij gebruiken is Scrum. Wij hebben onze taken op onze Trello bord gezet waarbij we duidelijk aan kunnen geven of we bezig zijn met een taak of dat we er nog aan moeten beginnen en ook als we klaar zijn met een taak.

Wij werken ook in sprints. In totaal hebben we 4 sprints waarvan elke sprint 2 weken duurt.

## 

Communicatie/Projectorganisatie

Onze Gegevens:

Zarko, 31924, 31924@ma-web.nl

Media College Amsterdam Software Development.