ARTIK & PapARt

Objectifs, avancement et perspectives



Objectifs

Initiaux (théoriques):

- Création d'un Toolkit stable, optimisé, facile à prendre en main.
- Outils de recherche.
- Outils de démonstration.
- Permettant le transfert des résultats.

Fonctionnalités

- Multi-touch avec des caméras de profondeur.
- Entrée camera multiple et unifiée avec Processing et JavaCV.
- Tracking avec sources multiples -> ARToolkit, JavaCV, OptiTrack et Vuforia.
- Entrées variées: Leap Motion, signaux cérébraux.
- → Facile à utiliser grâce à Processing.
- Intégration de bibliothèques grâce à Processing et Java.

Bilan t₀+6 mois

Logiciel

- → Gestion de caméra générique.
- Suivi de touché extensible.
- → Nouveaux algorithmes de tracking.
- → MAJ scanner Grey Code.

Matériel

- → Test évaluation de caméras de profondeur : Kinect 2, DepthSense.
- Intégration caméra PointGrey, Android & caméra logicielle (Win & Linux)

Démos

- → Bruxelles NEM Summit 2014
- → Halloween chez moi!
- Inde TechFest 2015

Bilan t₀+6 mois

Documentation

- → Exemples de code Processing.
- Classes orientées «utilisateur».

Distribution

- → Intégration continue de PapARt.
- Déploiement de Processing sur Maven.
- → Meilleur support Windows. (PSEye)
- Nouveau site internet en cours.

Formation

- → Étudiants ENSEIRB.
- Jérémy Frey (Teegi PapARt).
- → Julia (projet Master2)

Retours utilisateurs:

→ On vous écoute!



Éléments à developper

Fonctionnalités:

- Surface d'affichage sans marqueurs.
- Gestion de calibration stéréo Kinect avec fichier de configuration + logiciel de calibration associé.
- Calibration approximative, avec logiciel associé. (Camera & vidéoprojecteur).
- Intégration des fonctionnalités TechFest dans le coeur (détection de couleur).
- Mise à jour des anciennes démos (de Processing 1.5.1).
- Commentaires et réorganisation des exemples. + Guide de navigation dans les exemples.
- Reconnaissance de formes à partir de nuages de points (intégration PCL).



Éléments à développer

Utilisabilité:

- Utilisation d'un profil «par défaut» pour un ordinateur : une caméra / un projecteur / une caméra de profondeur.
- Logiciel de calibration extrinsèque. À la fois calibration manuelle (sans caméra) et automatique (avec caméra).
- Plus d'exemples, notamment des utilisations avancées avec initialisations manuelles de caméras, vidéoprojecteurs.

Coeur:

- Calibration Caméra profondeur Vidéoprojecteur complète (et plus juste espace écran).
- Calibration extrinsèque à la volée.
- Gestion de caméra & tracking débranché / branché.
- Gestion d'écran virtuels.
- Panneau de configuration PapARt pour programmes en cours (état des caméras, du tracking, des FPS, du touch etc...).
- Élargissement des tests.



Objectifs concrets

Objectifs Inria / Potioc :

«Show room»

- → matériel, logiciel stables
- → démo de la thèse
- → Vidéo de présentation

Discussion sur ces objectifs!

Et des autres? Publications, démos,

collaborations ...

Suivi logiciel

- → Guides d'installation (équipe)
- Corrections de bugs, mise à niveau de quelques fonctionnalités.

Objectifs transfert : échéance - maintenant -



Plateforme PapARt

But: Création d'un PapARt SDK.

Éléments du SDK:

- un ProCam, ou un ProCam + DepthCam. (plusieurs possiblités à étudier)
- un trépied ou un bras pour l'installation.
- (optionnel) une machine PapARt.
- Logiciel(s) PapARt.



Déploiement PapARt

- Application à «court terme».
 - Établissent d'un prototype, avec support simple : matériel et OS fixé.
 - Développement d'applications interactives simples: avec le logiciel éxistant.
 - Applications supportées à envisager : projet Julia, dessin décalqué, traits construction, manip3D.
 - Déploiement de plusieurs prototypes pour avoir plus de retours.

Éléments à développer

- Structure commerciale pour créer / vendre les prototypes.
- Candidature à des financements de startups technologiques et issues de la recherche.
- Droit logiciel et vis à vis d'Inria pour le developpement d'une telle structure. (Réunion à prévoir bientôt).



Ambiance et affichage intégrés

- → Application commerciale à «court terme»
 - Création de contenu intégré à des décos variées (remplacement des TVs).
 - ▷ Inspirations AntiVJ, Cityscape 2095. Plus récemment Kingsman.





- Création de contenu mixte (physique + numérique).
- Installation, calibration manuelle & automatique «facile».
- Prototype de ProCam (couple caméra projecteur calibré).
- ▶ Identification si une caméra est nécessaire.

Plateforme de Réalité Mixte

→ Vision à long terme :

- Visée divertissement : storytelling, jeux vidéos, jouets numériques.
- ▷ Applications complètes, jeux dans le monde physique.
- Attrait du numérique interactif et stimulant, avec des affordances physiques.

Diminution de la «fracture numérique», avec l'intégration du numérique dans les objets

physiques.

- Utilisations universelles :
 - ✓ cuisine (MIT, CMU)
 - ✓ jeux (Illinois, Potioc,Hit Lab)
 - musées, blocs opératoires, interact



Prochaines réunions

- Applications PapARt : brainstorming et liste globale des applications possibles.
 - Applications en réalité augmentée : à partir de l'existant, type dessin, calligraphie, architecture etc... Tout ce qui se base sur le papier.
 - Applications en projection mapping : les opportunités en design de la projection low-cost (pas forcément interactive).
 - Applications en réalité mixte : tout le reste! Et la majorité des opportunités sont ici.
- → Propriété intellectuelle PapARt et distribution.
 - Étudier la créatinon d'une startup pour vendre un résultat de recherche, ou un support environnant un résultat de recherche (dans le cas de licences libres) ?
 - Rencontre avec les incubateurs à prévoir avant ces réunions.
 - Dans le cadre d'une création de startup, l'idée pourrait être un rachat progressif des droits patrimoniaux et une exploitation de ceux-ci pour faire des offres de licences commerciales intégrant du support matériel & logiciel.
 - L'identification des droits patrimoniaux par l'Université et Inria.

