Archives 3D – documentation

Elaboration des scénarii de découvertes.

Labarchives.hypotheses.org

3ème parties 8000 signes

8000 signes.

Reste : mis en place

4500 signes.

PLAN :

I) Description

Le bras haptique :

1. intérêt, choix du bras
2. description du bras et de sa programmation (Open Haptics, les fichiers « obj », open GL, les synthèses vocales, eclipse, C++, librairie playback ? Blender)
3. fonctionnalités et structures (fonctions : transformations des objets, guidage, commentaires, reco., médiation, structures : la scène haptico-graphique, le boîte, un objet, ?)
4. Implémentation du logiciel : concept : machine à Etat, événements spatio-temporels et synchronisation, patrons)
5. IHM aveugle.

II) Perspectives et difficultés

1. fonctionnalités à améliorer, à implémenter
2. création d’un logiciel de médiation haptique générique (capable de prendre en compte tout objet numérisé en 3D)
3. mise en réseau
4. -> musée virtuel ?
5. problème :
   1. traitement et utilisation des fichiers de géométrie 3D ?
   2. toucher ponctuel (détection de collision), toucher « intermédiarisé » (par le biais d’un objet), manque de modules de bases sur lesquels s’appuyer pour la transfo, le guidage, la manipulation des objets 3D.
   3. L’avenir de l’haptique ?
   4. Imprimantes 3D.

Vert Gérard ;Jaune : G ; Violet : Johana