Paulo J Gomes

Departamento de Inovação Ciência e Tecnologia Multimedia / Project Management



- Uma visão global
 - Definição, objectivo, exemplos e comparações.
- Tecnologicamente exigente
 - Componentes, tecnologias e problemas
- Com várias aplicações
 - Sempre que o Super-homem não esteja lá

Uma Definição

de Realidade Aumentada

- Uma "área de investigação" que pretende
 - Desenvolver mundos que combinem
 - O mundo real observado pelo utilizador
 - Com uma cena virtual gerada por computador e que aumente o mundo real com informação adicional.
- E com os quais o utilizador possa interagir em Tempo Real

Um Graal

para a Realidade Aumentada

- O Objectivo (Utópico ?) é criar um sistema tal que o utilizador não consiga distinguir o mundo real do virtualmente aumentado.
 - Ao utilizador de tal "utopia" parecer-lhe-ia estar a "viver" num mundo perfeitamente real

Alguns exemplos



absolutamente inserida

no Mundo Real

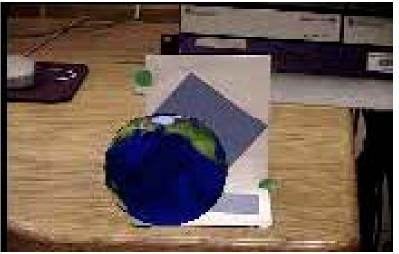
A Torre Virtual está



Alguns exemplos

O Globo Virtual





Não existe no Mundo Real

Alguns exemplos

O utilizador
vê a
Realidade
Aumentada
através do
capacete de
RA



Nós podemos vê-lo no monitor ao centro

RA versus RV

- Realidade Virtual: a imersão no mundo virtual é total.
 - Ao utilizador é completamente negado o acesso ao mundo real.
- Realidade Aumentada: a imersão no mundo real é total.
 - O utilizador vê o mundo real que o rodeia...mas com objectos virtuais embutidos nesse mundo real.

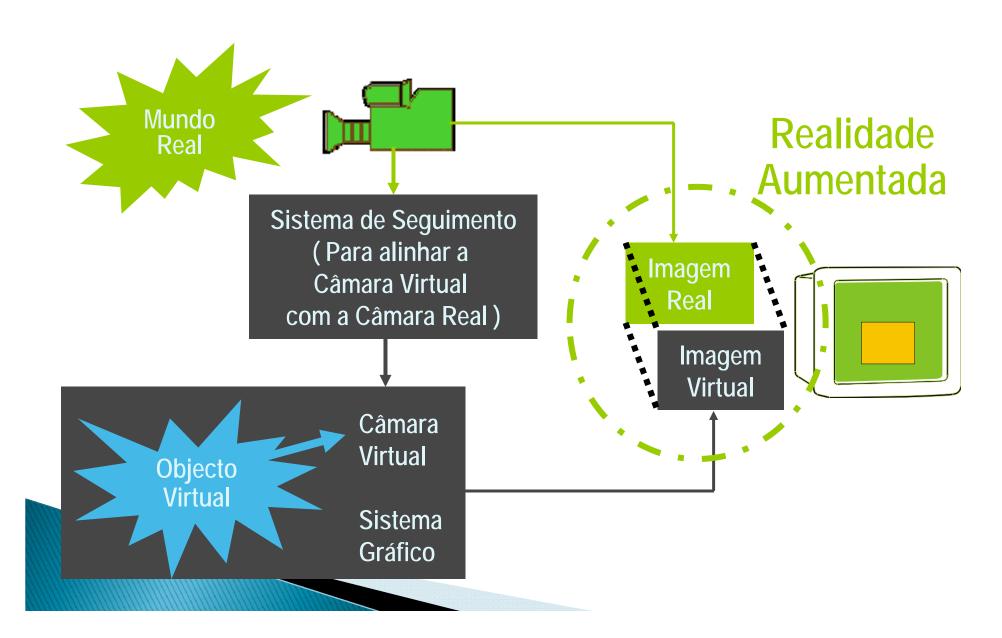
RA versus "Hollywood Movies" em palavras

- Muitos dos efeitos especiais recorrem à composição de imagens reais e virtuais
- Mas:
 - Os efeitos especiais são aplicados quadro a quadro sobre um "produto acabado".
 - O espectador não pode interagir com o filme.
- Não é Realidade Aumentada

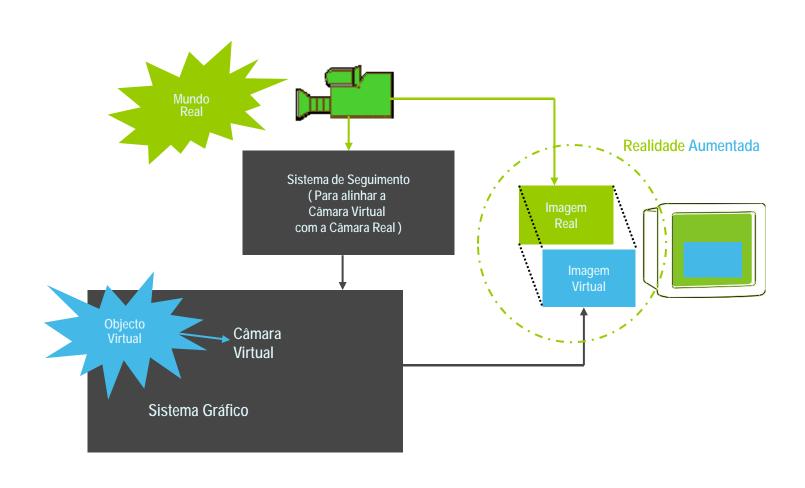
É Tecnologicamente exigente

- Componentes de um Sistema Típico
- Tecnologias de Apresentação
 - Simples monitor (Fish Tank)
 - Video See–through
 - Optical See-through
- Tecnologias de Seguimento
 - Sensores Magnéticos
 - Sensores Ópticos
 - Sistemas Gráficos
 - Sistemas Híbridos
- Problemas Típicos de um Sistema Típico

Componentes de um Sistema Típico



Componentes de um Sistema Típico

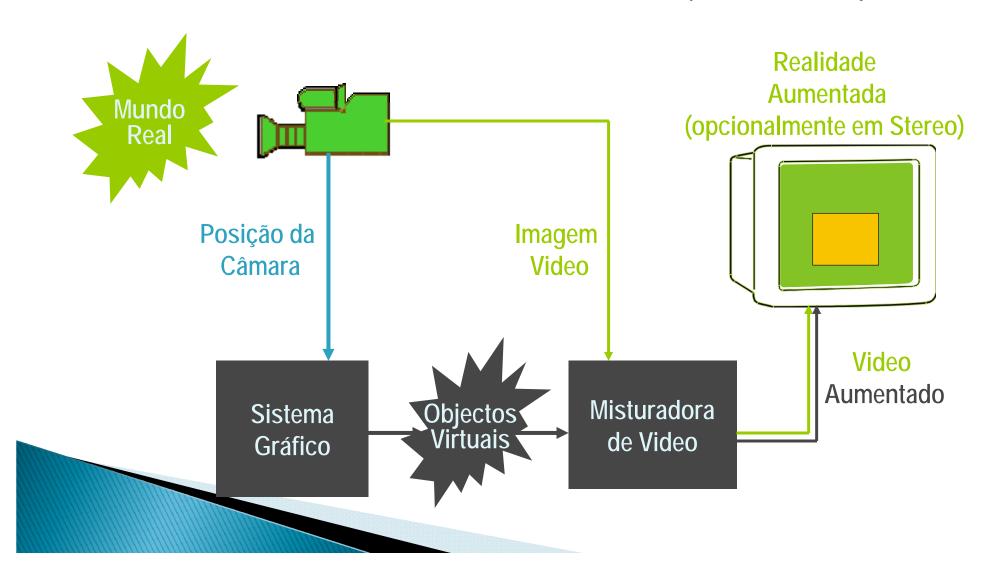


Um Sistema Típico

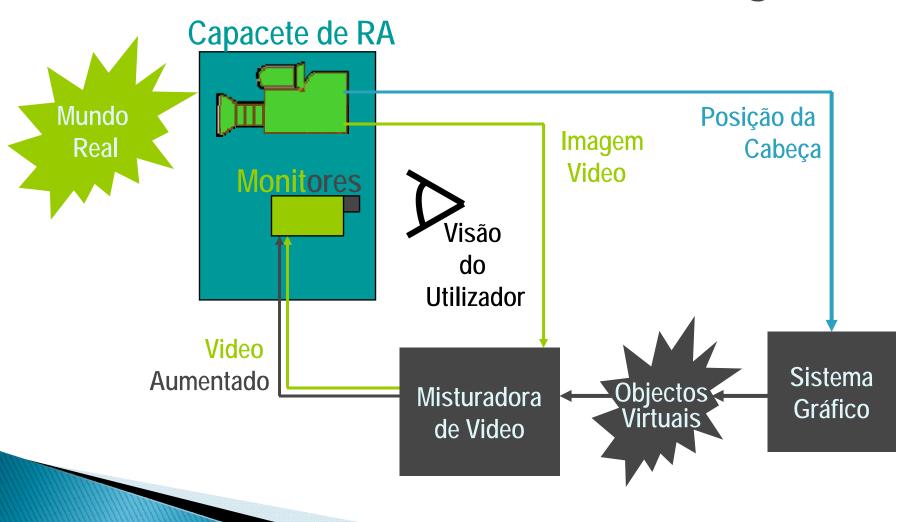
Em resumo

- Um Dispositivo de Captação de Imagem (DCI).
- Um Dispositivo de Seguimento
 - obrigatoriamente do DCI.
 - eventualmente de outros elementos reais que se movimentem.
- Um Sistema Gráfico para gerar objectos virtuais
- Um Sistema que misture os mundos.
- Um Dispositivo de Apresentação HMD ou Monitor.

Baseadas em Ecrans (fish tank)



Video See Through

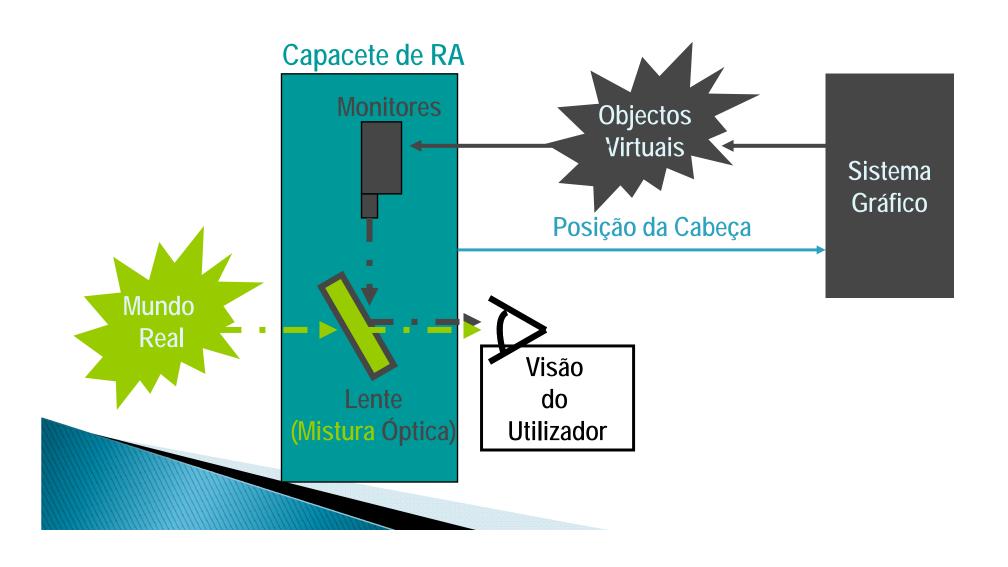


Video See Through

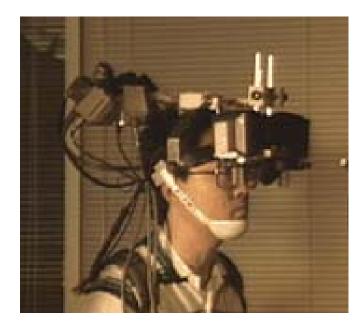




Optical See Through



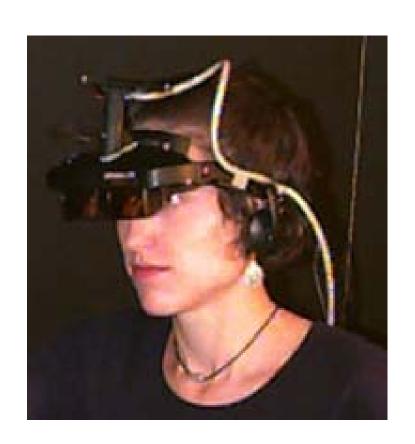
Tecnologias de Apresentação Optical See Through

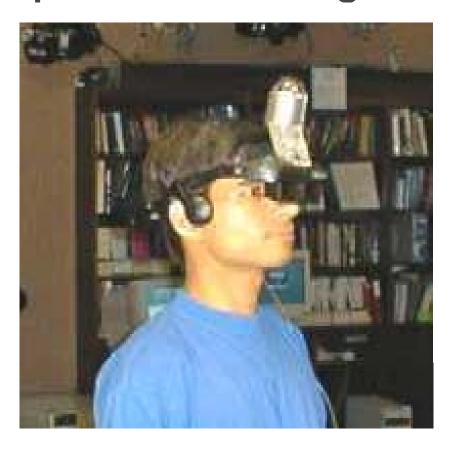






Optical See Through





Optical versus Video

Optical See-Through

prós

 o mundo real é "realmente" observado em tempo real e directamente pelo olho humano.

contras:

 é mais difícil controlar os desfasamentos porque só o canal virtual é processado electronicamente.

conclusão:

- aparentemente mais simples torna-se de utilização mais limitada.
- Tem sido abandonado em favor do Video See through

Optical versus Video

Video See-Through

prós

 Podemos compensar o alinhamento e a latência porque tanto o mundo real (video) como o virtual são processados electronicamente.

contras:

 O mundo real observado está sempre atrasado em relação ao mundo real de facto (pelo menos um quadro ou 30 ms).

conclusões:

Aparentemente mais complexo é mais controlável.
 Tem ganho preponderância sobre o Optical See through

Tecnologias de Seguimento

- Tecnologias de Radiolocação
 - · Fraca precisão... mas aplicáveis em grandes espaços
- Tecnologias Magnéticas
 - Objectos metálicos introduzem erros...(abandonada...)
- Tecnologias Ópticas
 - Diodos sensíveis à luz no tecto- emissores luminosos no HMD - algoritmo calcula deslocamentos.
- Metodologias Gráficas (RA sem calibragem)
 - Cálculos e transformações geométricas com base na imagem. Só para Video See Through.
- Tecnologias Híbridas
 - Tecnologia Óptica (rude) Métodos Gráficos (fino)
 - respologias de radiolocação Ópticas e Gráficas (para grandes espaços)

Um Sistema Típico

Enfrenta Um Grande Problema

Vemos demasiado bem!

Distinguimos o real do virtual

Melhor desempenho dos sistemas gráficos leva a mundos virtuais mais realistas Desfasamento Temporal

entre o mundo real e o objecto virtual (latency) Desfasamento Espacial

entre o mundo real e o objecto virtual (registration)

Principal Campo de Investigação na Realidade Aumentada

Mas para quê tudo isto

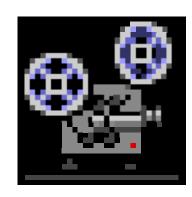


Domínios aplicacionais

- Navegação em espaços desconhecidos
- Uma simples "visão de Raios X"
- Manutenção e reparação
- Televisão
- Comércio
- Militar
- Projectos de Engenharia
- Robótica e Telerobótica
- Medicina

Navegação em espaços desconhecidos

A imagem virtual pode guiar um bombeiro numa estrutura habitacional desconhecida



Realidade Aumentada Visão de Rajos X

- A imagem virtual permite ver
 - A temperatura dos canos
 - Ou os fios eléctricos
- no interior de uma parede





Aplicações de Realidade Aumentada

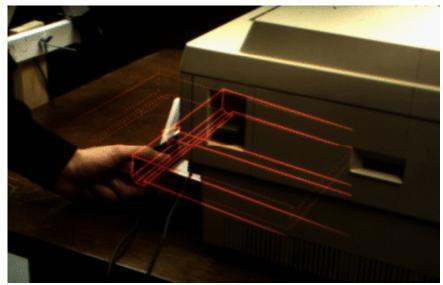
Sistemas de Manutenção



Grupo de Steve Feirner - Columbia University

KARMA- (Knowledge-based Augmented Reality for Maintenance Assistance)

Durante a manutenção duma impressora Laser o utilizador vê como remover tabuleiro de alimentação de papel através da imagem em "fio de arame" gerada por computador.



O estúdio Virtual, ao recorrer a técnicas de RA, permite ultrapassar os problemas do tradicional chroma-keying



GMD Digital Media Lab: The Virtual Studio





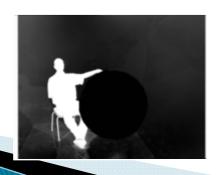
Fundo e Máscara do fundo





Plano real e Máscara do plano real





Mistura e Máscara da mistura

No blue-room tradicional:

a camera é estática

e o fundo "idem idem".

Como a camera e o fundo não estão correlacionados se a camera se movimenta-se notar-se-iam distorções de perspectiva

No blue-room virtual:

a camera pode mover-se

e o fundo é um cenário virtual 3D gerado por computador.

A posição da camera tem de ser seguida por forma a manter as relações entre esta e o fundo

Vantagens do blue-room virtual:

As pessoas frente às cameras podem

mover-se livremente.

Os cenários virtuais são facilmente alteráveis tanto antes como durante a produção.

Os cenários são transportados... no disco do PC e não no contentor de um camião TIR...

Aplicações de Realidade Aumentada Comércio

Decoração de Interiores

 Superimposição de peças decorativas virtuais nos interiores reais

Vestuário

 Experimentar vestidos virtuais e executar as alterações nesses vestidos

Institutos de Beleza

 Experimentar cortes de cabelo e executálos sobre o modelo virtual



Aplicações de Realidade Aumentada Militar

- Projecção de informação no cockpit de um avião.
- Superimposição de imagens virtuais dos alvos no capacete do piloto.
- Superimposição de imagens virtuais (captadas por satélite) do "inimigo" localizado fora do raio de visão no capacete do soldado

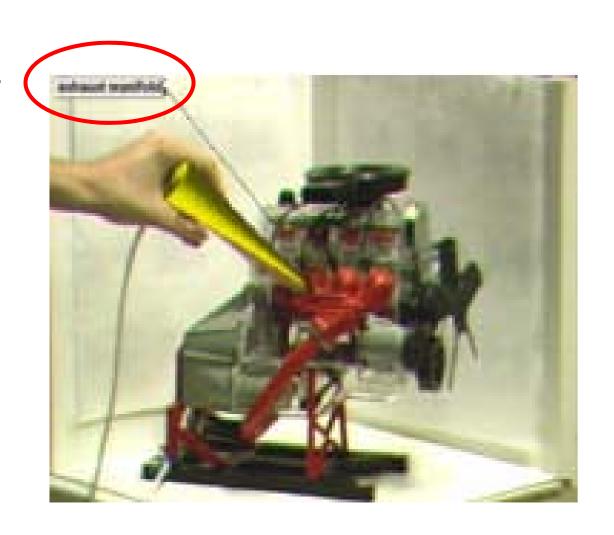
SIMNET - sistema distribuído de simulação dos jogos da guerra

Aplicações de Realidade Aumentada

Anotação e visualização em Projectos de Engenharia

European Computer-Industry Research Centre (ECRC)

O utilizador aponta para determinada localização e o sistema de RA mostra a respectiva legenda.



Anotação e visualização em Projectos de Engenharia

Augmented Reality through Graphic Overlays on Stereovideo (ARGOS)-University of Toronto

Em sistemas de vigilância de instalações a imagem das camcorder é por vezes indistinta. O seu realce por wireframe ajuda o operador



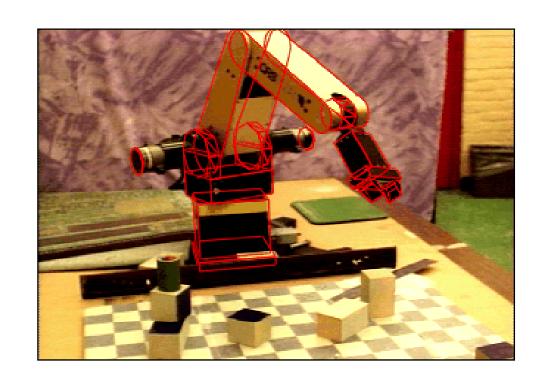
Robótica e Telerobótica

- Um operador de telerobótica usa uma imagem visual do espaço de trabalho remoto para conduzir o robô.
- O aumento da imagem real com o modelo virtual (wireframe) facilita a visualização da geometria 3d remota.

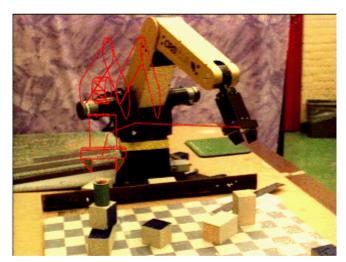


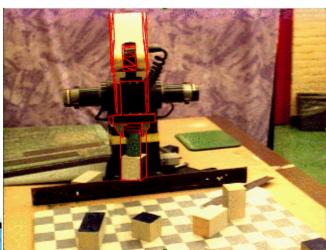
Robótica e Telerobótica

- O operador testa a operação com a imagem virtual.
- E manda executar apenas a sequência de passos completa para obtenção dos resultados desejados

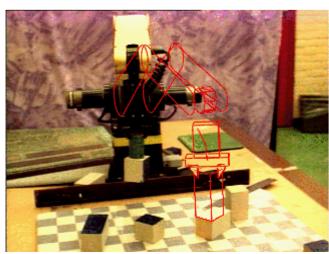


Robótica e Telerobótica

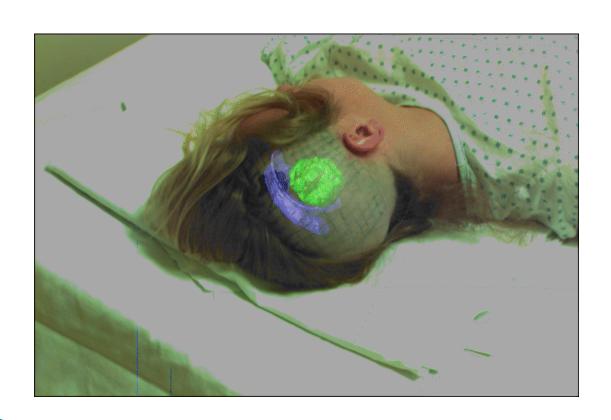








Projecto sobre Cirurgia Guiada por Imagem



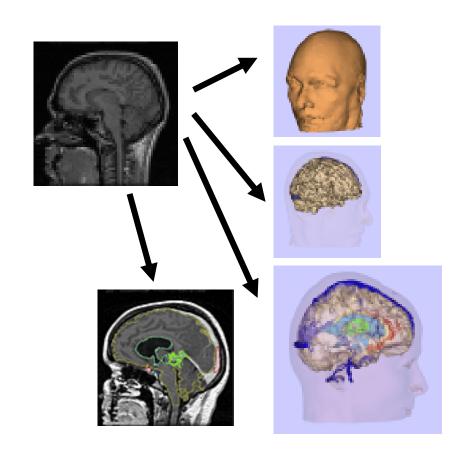
Uma
colaboração
entre o
Laboratório de
IA do MIT e o
Laboratório de
Planeamento
Cirúrgico
Feminino de
Brigham

Projecto sobre Cirurgia Guiada por Imagem

- Objectivo:
 - Suportar cirurgia guiada por imagem
- Vamos ver:
 - Construção de modelos tridimensionais
 - A sala de operações
 - Digitalização por laser
 - Alinhamento espacial
 - Visualização da Realidade Aumentada

Projecto sobre Cirurgia Guiada por Imagem Construção de Modelos Tridimensionais

As estruturas anatómicas que aparecem na RM ou na TC são explicitamente extraídas ou segmentadas antes de serem aplicadas no alinhamento de superficie para visualização 3D



Projecto sobre Cirurgia Guiada por Imagem A sala de operações

Braço Articulado

Video camera calibrada por laser

SUN UltraSPARC workstation

Controlador do dispositivo de seguimento

Hardware do digitalizado, lazer



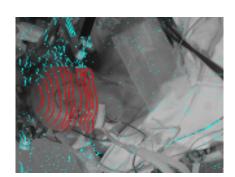
Digitalizador Laser

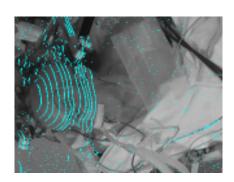
Dispositivo de seguimento

Projecto sobre Cirurgia Guiada por Imagem Digitalização por lazer

O modelo 3D obtido a partir da RM é alinhado com a posição do paciente na mesa de operações recorrendo a um digitalizador laser









Projecto sobre Cirurgia Guiada por Imagem Alinhamento espacial

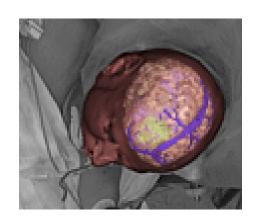
O modelo 3D obtido a partir da RM é "projectado" no cérebro do paciente deitado na sala de operações



Projecto sobre Cirurgia Guiada por Imagem Visualização da realidade Aumentada

"Removendo a pele" do modelo tridimensional obtido a partir da RM o cirurgião passa a dispor de visão de raio X sobre a estrutura interna relativamente á posição da camera de video







Aplicações de Realidade Aumentada Notas Finais

- Várias das aplicações apresentadas dispõem, já de sistemas comerciais em utilização.
- As principais dificuldades actuais prendem-se com:
 - A precisão da sincronização espacial e temporal da imagem virtual com a real.
 - O seguimento do utilizador e de objectos que se movam na cena real.
 - Os objecto virtuais têm (muitas vezes) uma aparência demasiado simplista