Cartographie Réalité augmentée Geolocalisation et capteurs

Christophe Vestri

Objectifs du cours

- Bases de Cartographie et géographie
- Outils de Cartographie, Géographie en Html5 et JS
- Expérimenter quelques méthodes et outils
- un peu de VR
- Réaliser un projet en RA/Carto
- Evaluation:
 - Présence (20%)
 - Participation en classe (40%)
 - Projet (40%)

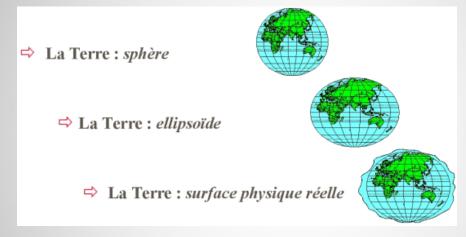
Plan du cours

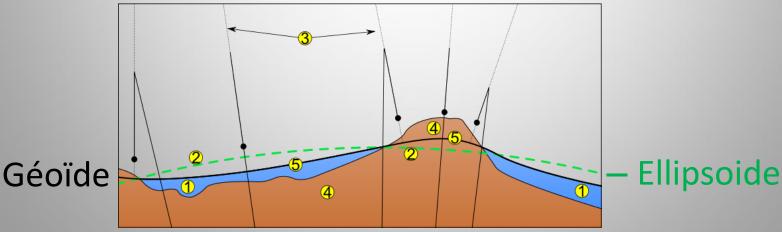
- 20 février : Intro Carto/géo Leaflet
- 6 mars: Capteur et Geoloc/access en JS et Unity
- 13 mars: Aframe et AR (Ar.js)
- 20 mars: Aframe et VR
- 27 mars : MapBox et Projets

Plan Cours 2

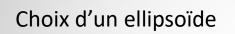
- Rappel repères carto et géographiques
- Capteurs smartphones
- Géolocalisation et cartes
 - Geoloc en Html5
 - Device Events
- Géolocalisation avec Unity
 - Service Géolocalisation
 - Ajout d'un objet géolocalisé

Représentation de la terre





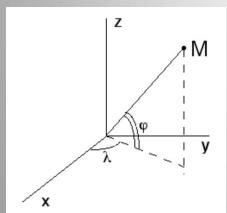
Construction d'un référentiel géographique



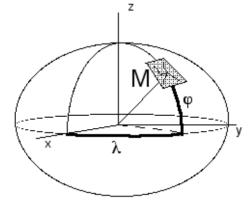
Choix d'une projection



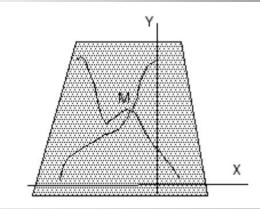




Système de référence terrestre (3D) x,y,z



Système géographique φ,λ

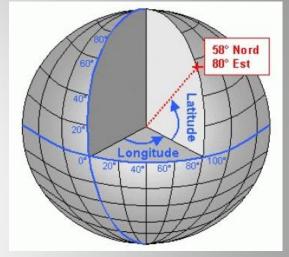


Système cartographique X,Y

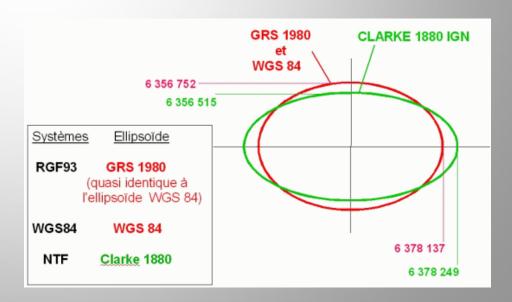
 Un point de la surface terrestre est repéré en fonction d'un ellipsoïde par :

sa longitude : λ (Lambda)

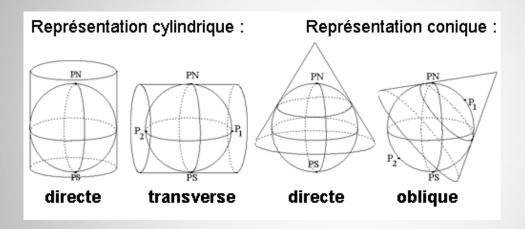
- sa latitude : φ (Phi)

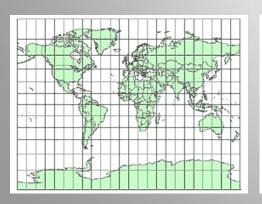


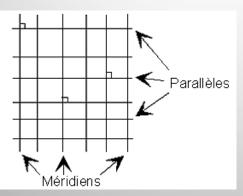
- Différents systèmes:
 - GPS (WGS84),
 - France (RGF 93)

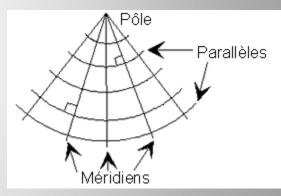


Choix d'une projection cartographique



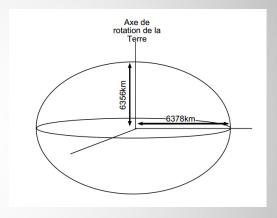




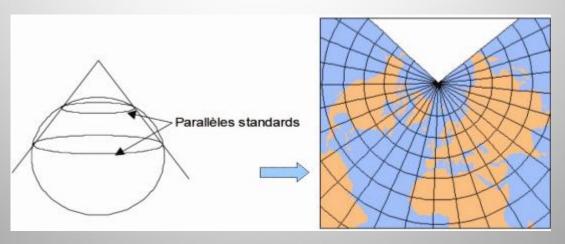




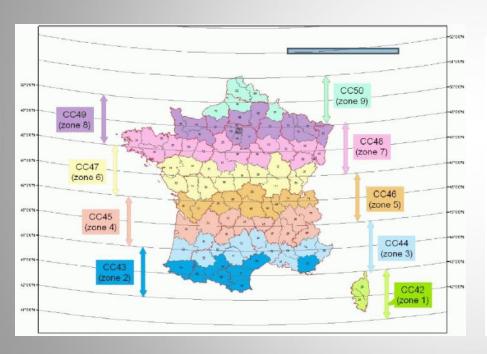
- Système géographique Français RGF93
 - Ellipsoïde GRS80



Projection lambert 93



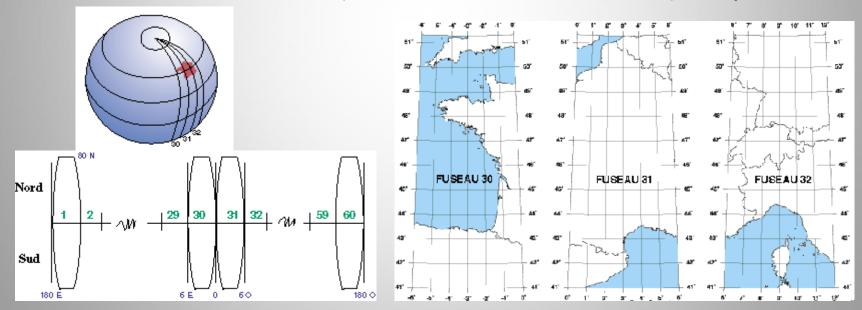
Système géographique Français Lambert CC42...



Projection	φ ₀	Ψ1	φ2	X ₀	Y ₀	EPSG
CC42	42°	41.25°	42.75°	1 700 000 m	1 200 000 m	3942
CC43	43°	42.25°	43.75°	1 700 000 m	2 200 000 m	3943
CC44	44°	43.25°	44.75°	1 700 000 m	3 200 000 m	3944
CC45	45°	44.25°	45.75°	1 700 000 m	4 200 000 m	3945
CC46	46°	45.25°	46.75°	1 700 000 m	5 200 000 m	3946
CC47	47°	46.25°	47.75°	1 700 000 m	6 200 000 m	3947
CC48	48°	47.25°	48.75°	1 700 000 m	7 200 000 m	3948
CC49	49°	48.25°	49.75°	1 700 000 m	8 200 000 m	3949
CC50	50°	49.25°	50.75°	1 700 000 m	9 200 000 m	3950

• 9 projections appelées coniques conformes 9 zones

- GPS: UTM (Universal Transverse Mercator)
 - Système mondial de 122 projections
 - 60 fuseaux de 6° (entre 80°Sud et 80°Nord) + 2 poles



La France: fuseaux UTM Nord 30, 31 et 32

- Coordonnées GPS: Lat/Lon
 - La salle:

```
43.616513, 7.072094 = 43°36'59.5"N+7°04'19.5"E
```

- Plus d'infos:
 - Wikipédia
 - IGN: http://geodesie.ign.fr/index.php et
 http://education.ign.fr/dossiers/mesurer-la-terre
 - http://seig.ensg.eu/
 - http://sgcaf.free.fr/pages/techniques/ign_coordonnees.
 htm

RA avec smartphones

- Smartphones, tout pour la RA
 - Camera + écran déterminer/montrer ce qui doit être vu
 - Donnée GPS- localisation
 - Compas quelle direction on regarde
 - Accéléromètre orientation
 - Connection Internet fournir des données utiles
- 58% des Français ont un smartphone en 2015
- 90% des 18-24ans
- Lunettes de RA et VR



RA avec géoloc+sensors

Utilisation des Capteurs du smartphone:

- GPS pour localiser son téléphone
- Recherche de Point d'interêt proche de nous
- Mesure orientation (compas, accéléromètre)
- Augmente la réalité



- Géolocalisation,
- Accéléromètre,
- Gyromètre
- Magnétomètre,
- Capteurs de pression,
- Capteurs de lumière ambiante,
- Capteur de proximité.

Géolocalisation

- Localisation par satellite,
- Réseaux mobiles GSM/GPRS/UMTS (+/-100m à qqs km)
- Bornes wifi,
- Puces RFID
- Vidéo-surveillance / vidéoprotection,
- Cartes de paiement et de transport.

Géolocalisation par Satellite

Systèmes de navigation satellitaires existants ou en développement [modifier | modifier le code]

Les systèmes de positionnement satellitaires avec une couverture globale sont :

- GPS pour les États-Unis (pleinement opérationnel depuis 1995);
- GLONASS pour la Russie (opérationnel entre 1996 et 1999, puis de nouveau opérationnel depuis 2010);
- Galileo pour l'Europe (opérationnel depuis 2016¹);
- Compass ou Beidou-2 et 3 (évolution à dimension mondiale de Beidou-1, régional) pour la Chine.

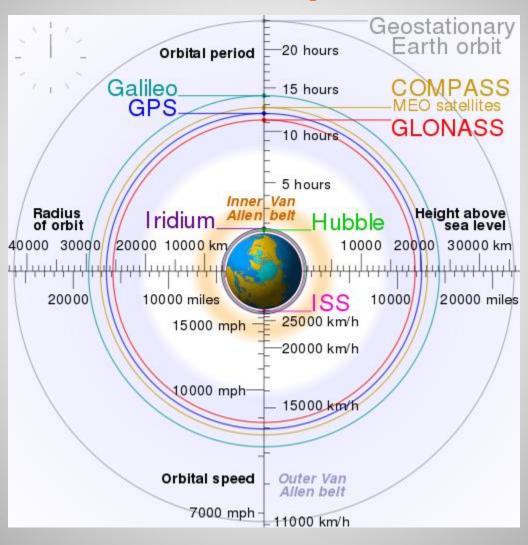
Les systèmes de positionnement avec une couverture régionale :

- Beidou-1 pour la Chine ;
- IRNSS pour l'Inde (en cours de déploiement en 2015) ;
- · QZSS pour le Japon (en cours de déploiement en 2015).

Comparaison des caractéristiques du segment spatial (2017)

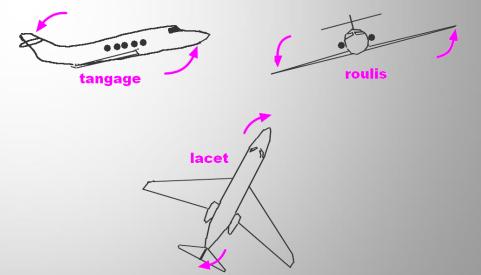
Caractéristique	GPS	GLONASS	GALILEO	Beidou/Compass			
Segment spatial							
Altitude	20 200 km	19 100 km	23 222 km	21 528 km			
Inclinaison	55°	64,8°	56°	55°			
Période orbitale	11 h 58	11 h 15	14 h 07	12 h 53			
Nombre de plans orbitaux	6	3	3	3			
Nombre de satellites opérationnels (en cible)	31 (31)	24 (24)	15 (27)	20 2 (27 + 5)			

Géolocalisation par Satellite



- six principaux de degrés de liberté d'un solide dans l'espace:
 - 3 translations: tx, ty, tz
 - 3 rotations tangage, roulis et lacet

D'a	bord en translation:	
	Avant - arrière	X
٠	Droite - gauche	Y
٠	Haut - bas	Z
Et,	en rotation:	
٠	Basculer d'avant en arrière	Tangage
•	Basculer de droite à gauche	Roulis
•	Pivoter comme les aiguilles d'une montre	Lacet



GPS

Localisation de l'appareil

Accéléromètre:

- Il ne détecte pas une position, mais une accélération sur chaque X, Y, Z.
- Permet de savoir dans quelle direction l'appareil se déplace;

Gyromètre (≠ gyroscope qui mesure position angulaire):

- Le gyromètre ne détecte pas un déplacement linéaire le long d'un axe, mais une accélération de la rotation AUTOUR d'un AXE.
- Le gyromètre mesure soit des changements dans l'orientation (mouvement angulaires)
 ou des changements de vitesse de rotation.

Magnétomètre

- Un magnétomètre mesure les champs magnétiques et parce que la terre possède un champ magnétique significatif,
- le magnétomètre peut être utilisé comme une boussole.

· Le pédomètre:

 Donne le nombre total de pas en 24h, la distance parcourue et l'énergie dépensée.

Le capteur d'orientation

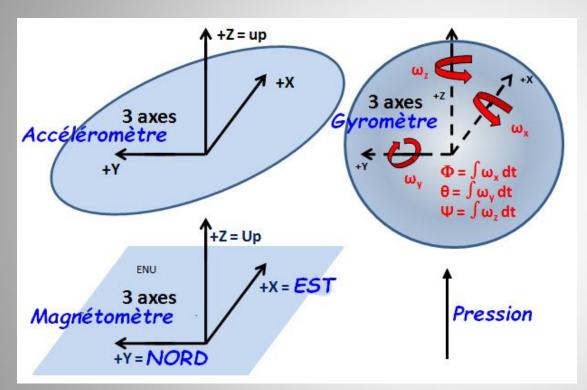
 Détecte le statut de direction de l'appareil, permet la rotation automatique de l'écran lorsque l'appareil est tourné horizontalement..

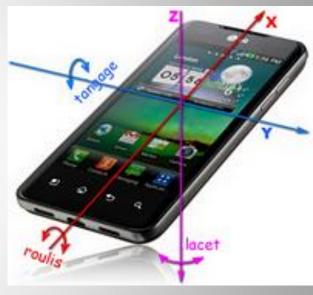
Le capteur de proximité:

 Détecte la présence du corps humain au niveau de l'écouteur de l'appareil.

Le Détecteur de luminosité:

 Ce capteur permet de savoir quelle est l'intensité lumineuse de l'environnement, ce qui permet de régler automatiquement l'éclairage de l'écran (l'écran consomme beaucoup de courant).



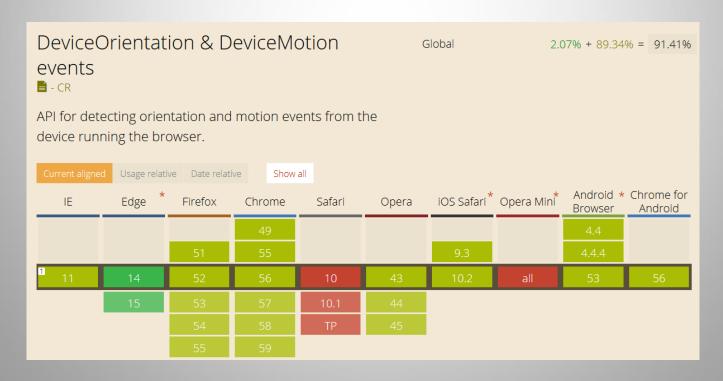


C'est donc un système à 10 capteurs d'attitude qui est embarqué

- = 3 accéléromètres
- + 3 gyromètres
- + 3 magnétomètres
- + 1 pression

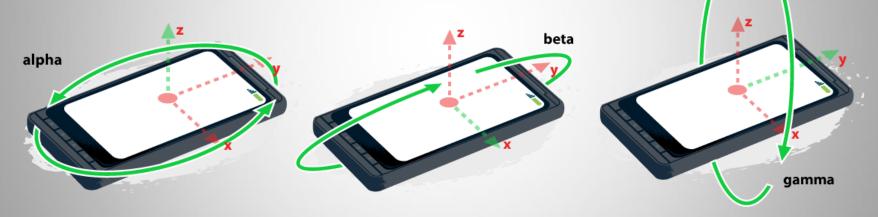
DeviceOrientation Event Specification

- HTML5: Events définis pour mouse/keyboard...mobile
- https://www.w3.org/TR/orientation-event/
- Canluse: DeviceOrientation et DeviceMotion 91%



DeviceOrientation EventSpecification

- DeviceOrientation:
 - Collecte les données d'inclinaison envoyées par l'accéléromètre
 - L'objet event retourne trois propriétés: alpha, beta, gamma



```
if(window.DeviceOrientationEvent) {
    window.addEventListener("deviceorientation", process, false);
} else {
    // Le navigateur ne supporte pas l'événement deviceorientation
}
```

DeviceOrientation Event Specification

DeviceMotion:

- collecte l'accélération sur les 3 axes (m/s²)
- L'objet event retourne deux propriétés :
 - acceleration : L'accélération calculée par l'appareil en enlevant la gravité.
 - accelerationIncludingGravity : La valeur de l'accélération brute,
 retournée par l'accéléromètre.

	Not accelerating	Accelerating up	Accelerating forward	Accelerating right	Accelerating up & to the right
acceleration	{0, 0, 0}	{0, 5, 0}	{0, 0, 2}	{3, 0, 0}	{5, 5, 0}
accelerationIncludingGravity	{0, 9.81, 0}	{0, 14.81, 0}	{0, 9.81, 2}	{3, 9.81, 0}	{5, 14.81, 0}

Exercice 1

- Testez DeviceOrientation
- Testez DeviceMotion
- Sur votre smartphone
- Lisser les données

 https://developers.google.com/web/fund amentals/native-hardware/deviceorientation/

Pour tester sur un Mobile

- Créer un compte sur https://www.000webhost.com/
- Ou tout autre free webhosting site
- Uploader vos fichiers
- Tester avec votre smartphone

Exemples Complets

Sinon: www.3dvtech.com/TestSensor/

Github de Nicolas Brignol

- https://github.com/nbrignol/geo-sandbox-js
- https://github.com/nbrignol/sensor-sandbox-js

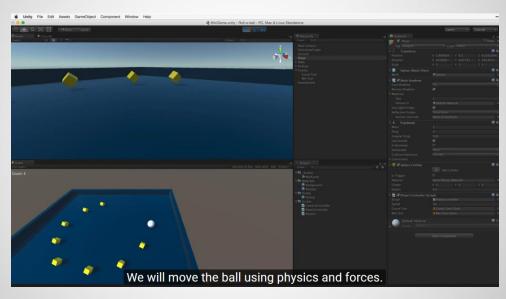
Exercice 2

- Accès aux autres capteurs:
 - Caméra
 - Audio
 - Géolocalisation
 - touchevents/mouse/...
 - https://developers.google.com/web/fundam entals/design-and-ux/input/touch/#touchmouse-and-pointer-events
- Tester avec votre smartphone

Roll-a-ball with Gyromètre

https://unity3d.com/fr/learn/tutorials/s/roll-ball-

tutorial



- Ajouter ensuite Gyromètre
- https://docs.unity3d.com/ScriptReference/Input.html

Geolocalisation Avec Unity

https://docs.unity3d.com/ScriptReference/LocationService.html

https://docs.unity3d.com/ScriptReference/Screen-

orientation.html



- Matthew Hallberg: Markerless AR
- https://www.youtube.com/watch?v=X6djed8e4n0

Projet final

- Projet final
 - Un projet avec de la GéoLocalisation/capteurs
 - Un peu de RA si possible
 - Mélangez aruco/jsfeat/leaflet/geoloc/deviceApi
 - Afficher des objets Géolocalisés flottants, se balader sur une carte ou labyrinthe (Unity/js?)

Rappel

https://github.com/art mobilis/ArtMobilisjs/wiki/fr-Configurationframework-nodejsionic-android

Chrome:

- Bloque getUserMedia pour les fichiers locaux
- Lancer avec --disable-web-security pour du debug
- Navigator.getUserMedia plus supporté -> MediaDevices.getUserMedia()
- Il faudrait utiliser adapter.js
- Attention: exemples pas mis à jour -> utilisez Firefox

Firefox:

- Version 40 et +: pb avec les vielles cartes graphique blacklistées
- Installer version 31 pour du debug (marche sur mon laptop)