

### Evolução dos Hardwares de Entrada e Saída para cenários XR

João Estevão Schlemm Costa

Realidade Aumentada e Virtual Professor Marcelo da Silva Hounsell 03/05/2025



## **Objetivo**

Apresentar histórico recente e a evolução das tecnologias de hardware de Entrada (INPUT-5), Saída (OUTPUT-4) para XR através do detalhamento e caracterização dos dispositivos.



### **INPUT-5 Mãos**

#### Lista Atual

- a. Data Glove + PowerGlove
- b. Luva Eletro-tátil
- c. Cyber Grasp
- d. SenseGlove Nova
- e. Emerge Wave-1
- f. Ultraleap Stratos
- g. Tap Strap
- h. Myo Armband
- i. Leap Motion

#### **Extras**

- 1. Manus Prime II [VR Glove]
- 2. CaptoGlove
- 3. Plexus VR Glove
- 4. Hi5 VR Glove [Noitom]
- 5. StretchSense MoCap Pro
- 6. VRfree Glove [Sensoryx]

### Luvas de Dados (Data Glove) & PowerGlove (Nintendo)

Parâmetro	Descrição
O que captura	Posição, movimento dos dedos, inclinação (limitada), pressão em modelos avançados
DOF	5-22 graus (varia conforme modelo; PowerGlove: 2-3 DOF por dedo, limitada)
Princípio	Flex sensors (resistivos), acelerômetros, sensores ópticos (em versões mais modernas)
Fonte dos Dados	Mão e dedos
Modo	Entrada (PowerGlove: entrada); algumas Data Gloves: háptico opcional
Controle	Natural (gestos/posturas), biomecânico (posição dos dedos)
Referencial	Absoluto (alguns modelos), relativo (PowerGlove, por posição inicial)
Latência	Média-alta (PowerGlove: ~100 ms, Data Glove: depende do modelo)
Volume de trabalho	Luva de tecido flexível, leve (<200g), alcance mãos
Lançamento/Status	PowerGlove: 1989, descontinuado; Data Glove: desde 1980, ainda há modelos atuais
Venda/Custo	PowerGlove: não, Data Glove: difícil/no Brasil, US\$1.000–US\$10.000
Limitações	Baixa precisão, lag, desconforto, calibragem complexa, pouca compatibilidade



**Referência científica:** Sturman & Zeltzer, 1994, "A Survey of Glove-based Input" (DOI). O artigo revisa luvas baseadas em sensores para entrada em sistemas computacionais.

#### Luva Eletro-tátil

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento dos dedos, pressão, posição (em alguns casos), além de gerar estímulo tátil
DOF	5-10 DOF (varia conforme modelo/projeto)
Princípio	Estimulação elétrica da pele (tátil), sensores resistivos, IMUs
Fonte dos Dados	Mão e dedos
Modo	Entrada e háptico
Controle	Natural (gestos/postura), biomecânico (posição/pressão)
Referencial	Geralmente relativo
Latência	Baixa-média (<50 ms em projetos recentes)
Volume de trabalho	Luva leve (<150g), limitada à mão
Lançamento/Status	Em pesquisa; protótipos, poucos comerciais
Venda/Custo	Não disponível comercialmente no Brasil
Limitações	Conforto, calibragem, segurança elétrica, baixa resolução tátil



**Referência:** Konyo et al., 2018, "Wearable haptic interfaces for cutaneous sensation using flexible electronics and electrical stimulation" (<u>IEEE Xplore</u>).

**Cyber Grasp** 

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento dos dedos, força aplicada, posição
DOF	5-10 (força individual por dedo)
Princípio	Exoesqueleto mecânico com atuadores, sensores de posição
Fonte dos Dados	Mão e dedos
Modo	Entrada e háptico (feedback de força)
Controle	Natural (gestos), biomecânico (força/posição)
Referencial	Absoluto
Latência	~20-30 ms (segundo documentação)
Volume de trabalho	Exoesqueleto rígido, ~500g, limitado à mão
Lançamento/Status	Desde 2000, ativo em pesquisa
Venda/Custo	Não disponível no Brasil, US\$10.000+
Limitações	Custo elevado, desconforto, tamanho, precisa de base fixa



**Referência:** Bouzit et al., 2002, "CyberGrasp™: A force feedback glove based on exoskeleton" (DOI). O artigo detalha a arquitetura do dispositivo e aplicações em simulação e teleoperação.

**SenseGlove Nova** 

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento dos dedos, posição, força, pressão
DOF	Até 20 (4 por dedo, palma, força)
Princípio	Sensores flexíveis, atuadores de resistência/força, IMUs
Fonte dos Dados	Mão e dedos
Modo	Entrada e háptico
Controle	Natural, biomecânico
Referencial	Absoluto
Latência	~20-30 ms
Volume de trabalho	Leve (~300g), adaptável à maioria das mãos
Lançamento/Status	2021, ativo
Venda/Custo	Não oficialmente no Brasil, US\$5.000-6.000
Limitações	Custo, curva de aprendizado, ainda não portátil totalmente



**Referência:** van der Meijden et al., 2020, "Evaluating a force feedback glove for virtual reality applications" (<u>IEEE Xplore</u>).

**Emerge Wave-1** 

Parâmetro	Descrição
O que captura	Não captura dados; gera sensação tátil no ar via ultrassom
DOF	N/A (feedback em múltiplos pontos simultâneos)
Princípio	Ultrassom focalizado
Fonte dos Dados	Mãos (feedback no espaço)
Modo	Só háptico (feedback), não entrada
Controle	N/A
Referencial	Absoluto
Latência	Muito baixa (<10 ms)
Volume de trabalho	Pequeno, ~30x30x30cm, peso ~700g
Lançamento/Status	2022, ativo
Venda/Custo	Não disponível no Brasil, ~US\$500
Limitações	Alcance limitado, sem captura de movimento, sensação limitada



**Referência:** Carter et al., 2013, "UltraHaptics: Multi-point mid-air haptic feedback for touch surfaces". Conceitos semelhantes de feedback tátil sem contato. (DOI).

**Ultraleap Stratos** 

Parâmetro	Descrição
O que captura	Não captura, apenas gera sensação tátil aérea
DOF	N/A (múltiplos pontos de feedback)
Princípio	Ultrassom focalizado
Fonte dos Dados	Mãos
Modo	Só háptico
Controle	N/A
Referencial	Absoluto
Latência	Muito baixa
Volume de trabalho	~30x30x15cm, peso ~1kg
Lançamento/Status	2020, ativo
Venda/Custo	Não disponível no Brasil, ~US\$1.000-2.000
Limitações	Alcance, intensidade tátil limitada, exige controle externo (ex: Leap Motion)



**Referência:** Lopes et al., 2017, "Providing haptics to walls & heavy objects in virtual reality by means of electrical muscle stimulation" (relaciona-se à simulação tátil sem contato).

**Tap Strap** 

Parâmetro	Descrição	14 (1)
O que captura	Movimento, toque, gestos	
DOF	5 (um por dedo)	
Princípio	IMUs (acelerômetros/giroscópios) em cada dedo	
Fonte dos Dados	Mão e dedos	
Modo	Entrada	
Controle	Natural (gestos, toques)	
Referencial	Relativo	
Latência	Baixa (~20 ms)	
Volume de trabalho	Leve (~100g), ambidestro	
Lançamento/Status	2018, ativo	
Venda/Custo	Não oficial no Brasil, ~US\$200-250	
Limitações	Curva de aprendizado, precisão limitada, poucos a	aplicativos compatíveis



**Referência:** Tapia et al., 2015, "Wearable computing: A review of current status and future challenges" (DOI).

### **Myo Armband**

Parâmetro	Descrição
O que captura	Sinais mio elétricos (EMG), movimento, orientação, gestos
DOF	8 canais EMG + 9 DOF (IMU)
Princípio	Eletrodos superficiais, acelerômetro, giroscópio, magnetômetro
Fonte dos Dados	Antebraço (gestos da mão)
Modo	Entrada
Controle	Natural (gestos), biomecânico (músculo, movimento)
Referencial	Relativo
Latência	Baixa (~15-30 ms)
Volume de trabalho	Leve (~100g), ajustável ao antebraço
Lançamento/Status	2014, descontinuado (2018)
Venda/Custo	Não disponível, US\$200 no lançamento
Limitações	Compatibilidade de software, precisão de gestos, descontinuado



**Referência:** Wilson et al., 2018, "Myo armband for muscle activity assessment: A review" (DOI).

### **Leap Motion**

Parâmetro	Descrição
O que captura	Posição, movimento, gestos das mãos/dedos no ar
DOF	~20+ (todos dedos e mão simultaneamente)
Princípio	Câmeras estereoscópicas IR + processamento por IA
Fonte dos Dados	Mãos (sem contato)
Modo	Entrada
Controle	Natural (gestos, posturas)
Referencial	Absoluto
Latência	Baixa (~15-20 ms)
Volume de trabalho	Pequeno (~80g), área de captura ~60x60x60cm
Lançamento/Status	2013, ativo
Venda/Custo	Sim, importação (~US\$100-150)
Limitações	Sensível à luz, não detecta toque/força, alcance limitado



**Referência:** Weichert et al., 2013, "Analysis of the accuracy and robustness of the Leap Motion controller" (DOI).

Manus Prime II (Manus VR Glove)

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento dos dedos, posição, orientação, aceleração, gestos
DOF	Até 22 (cada articulação dos dedos + mão)
Princípio	IMUs (acelerômetro, giroscópio, magnetômetro) em cada dedo, sensores flexíveis
Fonte dos Dados	Mãos e dedos
Modo	Entrada
Controle	Natural (gestos, posturas), Biomecânico (posição, velocidade, aceleração)
Referencial	Absoluto (via tracking externo) ou relativo
Latência	Baixa (~5-15 ms)
Volume de trabalho	Leve (~70g cada luva), alcance limitado à mão
Lançamento/Status	2020, ativo
Venda/Custo	Não oficialmente, importação (~US\$3.000+)
Limitações	Custo elevado, necessidade de calibração, não inclui feedback háptico
	Referência científica: Caeiro Rodriguez, Manuel & González, Iván & Mikic Fonte, Fernando &



**Referência científica**: Caeiro Rodriguez, Manuel & González, Iván & Mikic Fonte, Fernando & Llamas Nistal, Martín. (2021). A Systematic Review of Commercial Smart Gloves: Current 13 Status and Applications. Sensors. 21. 2667. 10.3390/s21082667. (DOI)

### **CaptoGlove**

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento dos dedos, pressão, posição, orientação, gestos
DOF	10 (2 por dedo)
Princípio	Sensores flexíveis, IMUs
Fonte dos Dados	Mãos e dedos
Modo	Entrada
Controle	Natural (gestos)
Referencial	Relativo
Latência	Baixa (~10 ms)
Volume de trabalho	Leve (~85g), área limitada à mão
Lançamento/Status	2017, ativo
Venda/Custo	Não oficialmente, importação (~US\$500-600)
Limitações	Precisão limitada para movimentos finos, sem feedback de força
<b>#UDESC</b>	Referência científica: Caeiro Rodriguez, Manuel & González, Iván & Mikic Fonte, Fernando & Llamas Nistal, Martín. (2021). A Systematic Review of Commercial Smart Gloves: Current 14 Status and Applications. Sensors. 21. 2667. 10.3390/s21082667. (DOI)

#### **Plexus VR Glove**

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento dos dedos, posição, orientação
DOF	12-15 (3 por dedo, palma)
Princípio	Sensores flexíveis, IMUs
Fonte dos Dados	Mãos e dedos
Modo	Entrada
Controle	Natural (gestos, posturas)
Referencial	Absoluto/relativo
Latência	Baixa (~10 ms)
Volume de trabalho	Leve (~70g), área limitada à mão
Lançamento/Status	2021, ativo
Venda/Custo	Não oficialmente, importação (~US\$1.000+)
Limitações	Disponibilidade limitada, sem feedback háptico
<b>#UDESC</b>	Referência científica: Wilkinson, Michael & Brantley, Sean & Feng, Jing. (2021). A Mini Review of Presence and Immersion in Virtual Reality. Proceedings of the Human Factors and

Ergonomics Society Annual Meeting. 65. 1099-1103. 10.1177/1071181321651148. (DOI)

**Hi5 VR Glove (Noitom)** 

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento dos dedos, posição, orientação
DOF	10-15
Princípio	IMUs, sensores flexíveis, integração com sistemas de tracking externos
Fonte dos Dados	Mãos e dedos
Modo	Entrada
Controle	Natural (gestos)
Referencial	Absoluto (quando integrado com rastreamento externo)
Latência	Baixa (~15 ms)
Volume de trabalho	Leve (~75g), área limitada à mão
Lançamento/Status	2018, ativo
Venda/Custo	Não oficialmente, importação (~US\$1.000-1.500)
Limitações	Dependente de tracking externo para alta precisão, sem feedback tátil
<b>#UDESC</b>	Referência científica: Caeiro Rodriguez, Manuel & González, Iván & Mikic Fonte, Fernando & Llamas Nistal, Martín. (2021). A Systematic Review of Commercial Smart Gloves: Current 16 Status and Applications. Sensors. 21. 2667. 10.3390/s21082667. (DOI)

### **StretchSense MoCap Pro**

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento dos dedos, flexão, extensão
DOF	16+ (cada articulação dos dedos)
Princípio	Sensores capacitivos de alongamento
Fonte dos Dados	Mãos e dedos
Modo	Entrada
Controle	Biomecânico (posição, flexão)
Referencial	Absoluto
Latência	Muito baixa (<5 ms)
Volume de trabalho	Muito leve (~45g), área limitada à mão
Lançamento/Status	Ativo (2022)
Venda/Custo	Não oficialmente, importação (~US\$3.000+)
Limitações	Custo elevado, sem feedback de força, foco em captura de movimento para animação
<b>#UDESC</b>	<b>Referência científica</b> : Caeiro Rodriguez, Manuel & González, Iván & Mikic Fonte, Fernando & Llamas Nistal, Martín. (2021). A Systematic Review of Commercial Smart Gloves: Current 17

Status and Applications. Sensors. 21. 2667. 10.3390/s21082667. (DOI)

**VRfree Glove (Sensoryx)** 

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento dos dedos, posição 3D das mãos, gestos
DOF	21 (articulações dos dedos e mão)
Princípio	IMUs, sensores ópticos e magnéticos
Fonte dos Dados	Mãos e dedos
Modo	Entrada
Controle	Natural (gestos, posturas)
Referencial	Absoluto
Latência	Baixa (~20 ms)
Volume de trabalho	Leve (~80g), área limitada à mão
Lançamento/Status	Ativo (2021)
Venda/Custo	Não oficialmente, importação (~US\$2.000+)
Limitações	Preço, calibração necessária, precisão depende do ambiente
<b>UDFSC</b>	Referência científica: Minh, Vu & Moezzi, Reza & Katushin, Nikita. (2019). Haptic Smart Glove for Augmented and Virtual Reality. Sensor Letters. 17. 1-7. 10.1166/sl.2019.4070.



(DOI)

**Manus Quantum Metagloves** 

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento individual dos dedos (todas as articulações), orientação e posição da mão, gestos
DOF	24+ (cada articulação dos dedos, incluindo abdução/adução, e movimentação da palma)
Princípio	Sensores magnéticos Quantum Track™ exclusivos, IMUs, sensores flexíveis
Fonte dos Dados	Mãos e dedos
Modo	Entrada
Controle	Natural (gestos, posturas), Biomecânico (posição, velocidade, aceleração), feedback tátil
Referencial	Absoluto (com Quantum Trackers externos) ou relativo
Latência	Muito baixa (<5 ms)
Volume de trabalho	Leve (~70g cada luva), liberdade total de movimento das mãos
Lançamento/Status	2022, ativo
Venda/Custo	Não oficialmente (importação possível, preço elevado, acima de US\$10.000/par)
Limitações	Alto custo, necessidade Quantum Trackers externos para tracking absoluto, foco profissional



**Referência científica**: Mannam, Pragna & Shaw, Kenneth & Bauer, Dominik & Oh, Jean & Pathak, Deepak & Pollard, Nancy. (2023). A Framework for Designing Anthropomorphic Soft Hands through Interaction. 10.48550/arXiv.2306.04784. (DOI)

**Manus Quantum Metagloves** 

Parâmetro	Descrição
O que captura	Movimento individual dos dedos (todas as articulações), orientação e posição da mão, gestos
DOF	24+ (cada articulação dos dedos, incluindo abdução/adução, e movimentação da palma)
Princípio	Sensores magnéticos Quantum Track™ exclusivos, IMUs, sensores flexíveis
Fonte dos Dados	Mãos e dedos
Modo	Entrada
Controle	Natural (gestos, posturas), Biomecânico (posição, velocidade, aceleração), feedback tátil
Referencial	Absoluto (com Quantum Trackers externos) ou relativo
Latência	Muito baixa (<5 ms)
Volume de trabalho	Leve (~70g cada luva), liberdade total de movimento das mãos
Lançamento/Status	2022, ativo
Venda/Custo	Não oficialmente (importação possível, preço elevado, acima de US\$10.000/par)
Limitações	Alto custo, necessidade Quantum Trackers externos para tracking absoluto, foco profissional



**Referência científica**: Mannam, Pragna & Shaw, Kenneth & Bauer, Dominik & Oh, Jean & Pathak, Deepak & Pollard, Nancy. (2023). A Framework for Designing Anthropomorphic Soft Hands through Interaction. 10.48550/arXiv.2306.04784. (DOI)

### Evolução Dispositivos Entrada

#### Linha Evolutiva Geral

#### **Dispositivos Ópticos Simples (Leap Motion, Kinect)**

- Leap Motion e sensores ópticos (como o Kinect) inauguraram a captação de gestos manuais no ar, sem contato físico.
- Limitações: dificuldade com oclusão de dedos, precisão limitada em ambientes com muita luz.

#### Luvas Sensorizadas de Primeira Geração (Data Glove, CyberGlove)

- Incorporam sensores flexíveis e, depois, IMUs.
- CaptoGlove e Hi5 VR Glove ampliam o uso com sensores flexíveis e integração a sistemas de VR.

#### Luvas Avançadas IMUs e Sensores Múltiplos (Manus Prime II, Plexus, StretchSense, VRfree)

- Evolução: Maior precisão, captura dos movimentos individuais dos dedos e da mão, menor latência.
- Exemplo: Manus Prime II representa um salto em precisão, leveza e integração com plataformas VR/AR industriais e de entretenimento.
- StretchSense foca em sensores capacitivos, melhorando a fidelidade da captura para animação e biomecânica.

#### Integração com Feedback Háptico/Force Feedback

- Alguns modelos recentes (ex: Manus Quantum, não listado) começam a incorporar feedback tátil e de força, promovendo experiências mais realistas.



### **Evolução Dispositivos Entrada**

#### Resumo da Relação Evolutiva

- Leap Motion (óptico, sem contato) → CaptoGlove/Hi5 (sensores flexíveis/IMU) → Manus Prime II, Plexus, VRfree, StretchSense (luvas multissensoriais de alta precisão, integração profissional e científica).
- O avanço vai do rastreamento grosseiro de gestos para a captura detalhada da biomecânica da mão, com menor latência e maior fidelidade.
- A tendência atual é a miniaturização, maior liberdade de movimento, integração sem fio e, cada vez mais, o feedback tátil/força.



### Evolução Dispositivos Entrada

#### Linha do tempo

1980: Primeiras Data Gloves (ex: VPL Data Glove) – Sensores de flexão, interface rudimentar.

1990: CyberGlove – Mais sensores, primeira aplicação comercial em animação e pesquisa.

2010: Leap Motion – Rastreamento óptico sem contato, popularização em VR/AR.

**2015**: CaptoGlove – Sensores flexíveis, integração com jogos e VR.

2017: Hi5 VR Glove – IMUs + sensores flexíveis, aplicações em VR.

2018: Manus Prime – Integração profissional, tracking mais preciso.

2020: Plexus VR Glove / StretchSense – Alta precisão, sensores capacitivos, foco em animação.

**2022**: Manus Quantum Metagloves – Rastreamento submilimétrico, feedback háptico, referência em mocap e VR profissional.





### Dispositivos Saída OUTPUT-4 Optical See Through

#### Lista Atual

- a. [Google] Glass
- b. [Qualcomm] Wireless AR Smart Viewer
- c. [Meta] 2 AR Headset
- d. [Apple] Vision Pro
- e. [VIVO] AR Glasses
- f. [Nreal] Xreal Light
- g. [Lenovo] ThinkReality A6, X3
- h. [Vuzix] Blade Smartglasses
- i. [Xiaomi] Smart Glasses
- j. [Oculus] RIFT, GO, Quest2, 3, PRO
- k. [Lumus] Maximus OE Spec (AR Glasses)
- I. [Canon] MREAL AR
- m.[North] Focals AR
- n. [Microsoft] Hololens 1 e 2

#### **Extras**

- 1. [Epson] Moverio
- 2. [Magic Leap] One
- 3. [Osterhout Design Group] ODG R-9
- 4. [Realwear] HMT-1
- 5. [Everysight] Raptor
- 6. [BMW] Connected Ride Smartglasses



#### Glass [Google]

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida (Display projetado sobre lente)
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo a inexistente
Blur/Ghosting	Baixo/Algumas versões iniciais apresentavam ghosting em ambientes claros
Lagging	Baixo (~40 ms)
FoV-h/v	~14° diagonal
<b>Brilho/Contraste</b>	Médio
Tecnologia	Prism Display (LED microdisplay)
Venda no Brasil	Não oficialmente; sem assistência
Frame Rate	~60 Hz
	Referência científica: Victoire, Amalraj & Vasuki, M. & A.karunamurthy, Dr & Mazin, Muhammad. (2023).  "Google Glass and Virtual Reality a Comprehensive Review of Applications Challenges and Future

"Google Glass and Virtual Reality a Comprehensive Review of Applications Challenges and Future Directions" ARTI CLE I N FO ABS TRACT. Quing International Journal of Innovative Research in Science and Engineering. 2. 24-36. 10.54368/qijirse.2.2.0004. . (DOI)

#### Wireless AR Smart Viewer [Qualcomm]

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Muito baixo
Blur/Ghosting	Mínimo
Lagging	Muito baixo (latência reduzida por conexão Wi-Fi 6E)
FoV-h/v	~40° diagonal
Brilho/Contraste	Alto (micro-OLED)
Tecnologia	Micro-OLED
Venda no Brasil	Não oficialmente
Frame Rate	~90 Hz  Referência científica: Wagner, Daniel & Barakonvi, István & Siklossy, Istvan & Wright, Jay & Ashok, Roy &



**Referência científica**: Wagner, Daniel & Barakonyi, István & Siklossy, Istvan & Wright, Jay & Ashok, Roy & Diaz, Serafin & Macintyre, Blair & Schmalstieg, Dieter. (2011). Building your vision with Qualcomm's Mobile Augmented Reality (AR) Platform: AR on mobile devices.. 1. 10.1109/ISMAR.2011.6092355. (DOI)

#### Meta 2 AR Headset

Parâmetro	Descrição	
Imagem	Emitida	
Projeção	Forward Projection	11.0 O. O. M
Visada Direta	OpticalSeeThrough	
Uso	Individual	
Flickering	Baixo	
Blur/Ghosting	Baixo a moderado (dependendo da calibração)	
Lagging	Baixo a moderado (~40-60 ms)	
FoV-h/v	~90° diagonal	
<b>Brilho/Contraste</b>	Médio	
Tecnologia	LCD	
Venda no Brasil	Não	
Frame Rate	~60 Hz	



#### **Vision Pro [Apple]**

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	Video SeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Inexistente
Blur/Ghosting	Muito baixo
Lagging	Muito baixo (~12 ms)
FoV-h/v	~100° estimado
Brilho/Contraste	Muito alto (micro-OLED)
Tecnologia	Micro-OLED
Venda no Brasil	Não oficialmente (importação possível, sem assistência)
Frame Rate	90/96/100 Hz



**Referência científica**: Waisberg, Ethan & Ong, Joshua & Masalkhi, Mouayad & Zaman, Nasif & Sarker, Prithul & Tavakkoli, Alireza. (2023). Apple Vision Pro and why extended reality will revolutionize the future of medicine. Irish Journal of Medical Science (1971 -). 193. 10.1007/s11845-023-03437-z. (DOI)

### **AR Glasses [VIVO]**

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo
FoV-h/v	~43° diagonal
<b>Brilho/Contraste</b>	Médio
Tecnologia	Micro-LED
Venda no Brasil	Não
Frame Rate	~60 Hz



### **XREAL Light [Nreal]**

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo (~20 ms)
FoV-h/v	~52° diagonal
<b>Brilho/Contraste</b>	Bom
Tecnologia	Micro-OLED
Venda no Brasil	Não oficialmente
Frame Rate	~60 Hz



### ThinkReality A6, X3 [Lenovo]

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo (~20 ms)
FoV-h/v	~40° diagonal
<b>Brilho/Contraste</b>	Médio
Tecnologia	OLED
Venda no Brasil	Não oficialmente
Frame Rate	~60 Hz



#### **Blade Smartglasses [Vuzix]**

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo
FoV-h/v	~20° diagonal
Brilho/Contraste	Médio
Tecnologia	Waveguide (LED)
Venda no Brasil	Não oficialmente
Frame Rate	~60 Hz



#### **Smart Glasses [Xiaomi]**

Parâmetro	Descrição	
Imagem	Emitida	
Projeção	Forward Projection	
Visada Direta	OpticalSeeThrough	
Uso	Individual	
Flickering	Baixo	
Blur/Ghosting	Baixo	
Lagging	Baixo	
FoV-h/v	Pequeno (~10-15° estimado)	
Brilho/Contraste	Médio	
Tecnologia	MicroLED (monocromático)	
Venda no Brasil	Não	
Frame Rate	~60 Hz	



Rift, Go, Quest 2, Quest 3, Quest Pro [Oculus]

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	Video SeeThrough (nos modelos Quest com passthrough)
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo a moderado (ghosting pode ocorrer em movimento rápido)
Lagging	Muito baixo (~20 ms)
FoV-h/v	Rift: 110°, Quest 2/3: 97-110°
<b>Brilho/Contraste</b>	Alto (LCD/OLED)
Tecnologia	Rift: OLED, Quest: LCD/OLED
Venda no Brasil	Não oficialmente; importação comum
Frame Rate	Rift: 90 Hz, Quest 2: 72/90/120 Hz



**Referência científica**: Emma Raymer, Áine MacDermott, Alex Akinbi, (2023). Virtual reality forensics: Forensic analysis of Meta Quest 2. Forensic Science International: Digital Investigation, Volume 47, 301658, 34 ISSN 2666-2817. (DOI)

### **Maximus OE Spec [Lumus]**

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo
FoV-h/v	50° diagonal
Brilho/Contraste	Alto
Tecnologia	Waveguide (LED/OLED)
Venda no Brasil	Não
Frame Rate	~60 Hz



#### **MREAL AR [Canon]**

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo (~20 ms)
FoV-h/v	~60° diagonal
<b>Brilho/Contraste</b>	Médio
Tecnologia	LCD/OLED
Venda no Brasil	Não
Frame Rate	~60 Hz



Referência científica: Akihiro Kiuchi, Anran Qi, Eve Mingxiao Li, DáVid MaruscsáK, Christian Sandor, and Takeo Igarashi. 2023. PerfectFit: Custom-Fit Garment Design in Augmented Reality. In SIGGRAPH Asia 2023 36 XR (SA '23). Association for Computing Machinery, New York, NY, USA, Article 23, 1–2. (DQI)

## **Dispositivos Saida**

### Focals AR [North]

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo
FoV-h/v	Pequeno (~15° diagonal)
Brilho/Contraste	Médio
Tecnologia	Retinal projection (MicroLED)
Venda no Brasil	Não, produto descontinuado
Frame Rate	~60 Hz



### **Dispositivos Saida**

### **Hololens 1 e 2 [Microsoft]**

Parâmetro	Descrição				
Imagem	Emitida				
Projeção	Forward Projection				
Visada Direta	OpticalSeeThrough				
Uso	Individual				
Flickering	Baixo				
Blur/Ghosting	Leve (mais perceptível na versão 1, muito reduzido na 2)				
Lagging	Baixo (~10-20 ms)				
FoV-h/v	Hololens 1: 34° diagonal; Hololens 2: 52° diagonal				
Brilho/Contraste	Alto				
Tecnologia	Waveguide (Laser/LED)				
Venda no Brasil	Não oficialmente (importação possível)				
Frame Rate	~60 Hz				



Referência científica: Balakrishnan, P., Guo, HJ. (2024). HoloLens 2 Technical Evaluation as Mixed Reality Guide. In: Chen, J.Y.C., Fragomeni, G. (eds) Virtual, Augmented and Mixed Reality. HCII 2024. Lecture Notes 38 in Computer Science, vol 14706. Springer, Cham. (DOI)

### **Epson Moverio**

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo (~20 ms)
FoV-h/v	~23° diagonal
Brilho/Contraste	Médio
Tecnologia	Si-OLED (Silicon OLED)
Venda no Brasil	Sim, via revendedores; assistência limitada
Frame Rate	~60 Hz



### **Magic Leap One**

Parâmetro	Descrição	
Imagem	Emitida	
Projeção	Forward Projection	
Visada Direta	OpticalSeeThrough	
Uso	Individual	
Flickering	Muito baixo	
Blur/Ghosting	Baixo (melhor que maioria dos concorrentes)	
Lagging	Muito baixo (~10-15 ms)	
FoV-h/v	~50° diagonal	
Brilho/Contraste	Alto	
Tecnologia	Waveguide (LED)	
Venda no Brasil	Não oficialmente, apenas importação	
Frame Rate	~60 Hz	



**Referência científica**: Zari, Giulia & Condino, Sara & Cutolo, Fabrizio & Ferrari, Vincenzo. (2023). Magic Leap 1 versus Microsoft HoloLens 2 for the Visualization of 3D Content Obtained from Radiological Images. Sensors. 23. 3040. 10.3390/s23063040. (DOI)

**ODG R-9 (Osterhout Design Group)** 

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo (~20 ms)
FoV-h/v	~50° diagonal
<b>Brilho/Contraste</b>	Alto
Tecnologia	OLED
Venda no Brasil	Não (produto descontinuado)
Frame Rate	~60 Hz



**HMT-1** [Realwear]

Parâmetro	Descrição				
Imagem	Emitida (microdisplay emite luz diretamente para o usuário)				
Projeção	Não se aplica (microdisplay próximo ao olho, não há projeção em tela ou ambiente)				
Visada Direta	Optical SeeThrough (usuário enxerga o ambiente com display óptico posicionado ao lado do campo de visão)				
Uso	Individual				
Flickering	Baixo/ausente (tecnologia de microdisplay, sem relatos relevantes de flicker)				
Blur/Ghosting	Baixo (qualidade da imagem adequada para leitura de instruções, mas não para gráficos complexos)				
Lagging	Muito baixo (resposta em tempo real a comandos de voz e exibição de imagem/vídeo)				
FoV-h/v	FoV horizontal: ~20°; FoV vertical: ~10° (campo de visão restrito, suficiente para informações textuais)				
<b>Brilho/Contraste</b>	Ajustável; brilho máximo ~500 nits, contraste suficiente para uso externo e interno				
Tecnologia	LCD (microdisplay transmissivo, tecnologia LCOS)				
Venda no Brasil	Sim; disponível via importadores oficiais e revendas industriais; possui assistência técnica autorizada				
Frame Rate	60 Hz (frame rate do microdisplay)				



**Referência científica**: Lackner, Katharina & Mezhuyev, Vitaliy. (2025). Head-Mounted Tablets on the Shop Floor — An Augmented Reality Acceptance Model: A Pilot Study. International Journal of Innovation and Technology Management. 22. 10.1142/S0219877024500640. (DOI)

### **Raptor** [Everysight]

Parâmetro	Descrição
Imagem	Emitida
Projeção	Forward Projection
Visada Direta	OpticalSeeThrough
Uso	Individual
Flickering	Baixo
Blur/Ghosting	Baixo
Lagging	Baixo
FoV-h/v	~20° diagonal
Brilho/Contraste	Médio
Tecnologia	OLED
Venda no Brasil	Não
Frame Rate	~60 Hz



**ConnectedRide Smartglasses (BMW)** 

Parâmetro	Descrição				
Imagem	Emitida				
Projeção	Forward Projection				
Visada Direta	OpticalSeeThrough				
Uso	Individual				
Flickering	Baixo				
Blur/Ghosting	Baixo				
Lagging	Baixo (~20 ms, depende de pareamento Bluetooth/smartphone)				
FoV-h/v	~15° diagonal (aproximado, informação exata não divulgada)				
Brilho/Contraste	Médio-alto (ajustável manualmente para visibilidade sob luz solar)				
Tecnologia	OLED (combinado com projetor de microdisplay)				
Venda no Brasil	Não oficialmente (importação possível, sem assistência técnica local)				
Frame Rate	~60 Hz				



#### Linha Evolutiva Geral

#### Primeiros Head-Mounted Displays (HMDs) e Óculos AR Simples

• Sony SmartEyeglass, ODG R-9 e Epson Moverio BT-300 marcam a transição dos displays LCD/OLED convencionais para projetores ópticos compactos, mas com FoV restrito e brilho limitado.

#### Óculos com Waveguides e Micro-Displays Avançados

• Google Glass, Vuzix Blade, North Focals, Optinvent ORA-2 trazem miniaturização, melhor integração com smartphones e interfaces mais naturais, mas ainda voltados para notificações e uso leve.

#### Headsets de Alta Imersão com Tracking Avançado

- Hololens 1/2, Magic Leap One, Meta 2, Lenovo ThinkReality marcam um salto em:
  - o Campo de visão (FoV)
  - Precisão do tracking espacial e de gestos
  - o Capacidade de sobreposição de objetos 3D em múltiplos planos
  - Uso industrial, médico e educacional

#### Convergência com Realidade Virtual e Realidade Mista

• Apple Vision Pro, Meta Quest Pro/Quest 3 e Oculus começam a fundir RA e RV em um único dispositivo, com passthrough de alta fidelidade e displays de alta resolução (micro-OLED, microLED), além de processamento embarcado.

#### Especialização e Verticalização

• BMW ConnectedRide Smartglasses e Everysight Raptor mostram a tendência de dispositivos AR especializados para nichos (ex: navegação para motociclistas, esporte, manutenção industrial).



### Resumo da Relação Evolutiva

- Epson Moverio / Sony SmartEyeglass / ODG R-9 (primeiros OST, FoV pequeno, baixo brilho) →
- Google Glass / Vuzix Blade / North Focals (miniaturização, integração mobile, notificações) →
- RealWear HMT-1 (robustez industrial, operação hands-free por voz, visor monocular para uso em campo, foco em produtividade e segurança) →
- Hololens 1/2 / Magic Leap One / Meta 2 / ThinkReality (tracking avançado, FoV maior, aplicações industriais) →
- Apple Vision Pro / Meta Quest Pro/3 (realidade mista, passthrough colorido, alta resolução, convergência RA/RV) →
- **Dispositivos Verticais** (BMW ConnectedRide, Everysight Raptor) para usos específicos.



### Linha do tempo

2011: Epson Moverio BT-100 – Primeiros óculos AR comerciais, FoV limitado.

2013: Google Glass – Miniaturização, integração com mobile, foco em notificações.

2016: Microsoft HoloLens – Tracking espacial avançado, aplicações industriais e educacionais.

**2017**: Meta 2 – FoV ampliado, sobreposição avançada de objetos 3D.

RealWear HMT-1 – Robustez industrial, operação hands-free por voz, visor monocular, foco em manutenção e produtividade em campo.

**2018**: Magic Leap One – Waveguide, tracking manual avançado, foco em realidade mista.

**2019**:Lenovo ThinkReality – Integração corporativa, soluções industriais.

**2023**: Apple Vision Pro – Realidade mista, passthrough colorido, altíssima resolução e convergência RA/RV.

2024: Dispositivos Verticais (ex: BMW ConnectedRide) – Aplicações específicas (navegação).

<b>2011</b> Epson Moverio	<b>2016</b> Microsoft HoloLens		<b>2018</b> Magic Leap One		<b>2023</b> Apple Vision Pro	
God	013 ogle ass	<b>2017</b> Meta 2 e RealWear		<b>2019</b> Lenovo ThinkReality		2024 BMW Connected Ride

### **Considerações Finais**

A trajetória dos dispositivos de entrada e saída em Realidade Aumentada e Virtual é marcada por saltos tecnológicos significativos, ampliando a interação e imersão dos usuários. O **Microsoft Kinect** popularizou a captura de movimentos sem contato, abrindo novas formas de interação natural.

O **Apple Vision Pro** representa um marco na convergência entre realidade aumentada e virtual, oferecendo passthrough colorido de alta resolução e amplo campo de visão. Esse dispositivo eleva as experiências imersivas para usos profissionais e criativos com um realismo sem precedentes.

Esses avanços mostram como sensores mais precisos permitem interfaces naturais, enquanto saídas ópticas de alta qualidade ampliam o potencial das aplicações. A inovação contínua reafirma o papel central na construção do futuro das realidades mistas e imersivas.



### Entendendo a Realidade Lista abreviaturas e siglas

**DOF** Degrees Of Freedom

**FOV** Field Of View

**GPS** Global Positioning System

**HMD** Head-Mounted Display

**HMPD** Head-Mounted Projective Display

**HOE** Holographic Optical Element

IPD Interpupillary Distance

**OST** Optical See-Through

**PPD** Pixels Per Degree

**RGB-D** Red Green Blue Depth

**SIFT** Scale Invariant Feature Transform

**SURF** Speeded Up Robust Feature

**TOF** Time Of Flight

VRD Virtual Retinal Display

VST Video See-Through





### **Obrigado**

**UDESC – Universidade do Estado** de Santa Catarina

joao.esc@edu.udesc.br

www.udesc.br

Rua Paulo Malschitzki, 200 Joinville - SC CEP 89219-710

