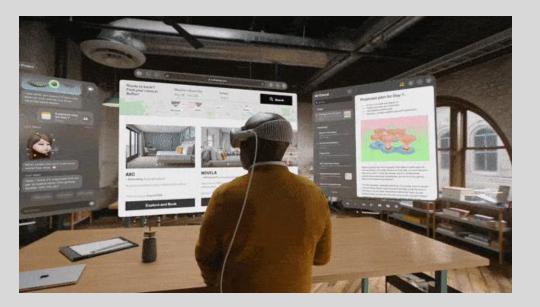
HARDWARES RV IMERSIVA

Daniel B, Eduardo P, Mauros M, Vitor, Vinicius L

Vision Pro

- o Anunciado em junho de 2023 com previsão de lançamento para 2024
- "Computador espacial"
- o SO próprio (visionOS) e integração com outros dispositivos Apple
- Vantagens
 - Experiencia imersiva
 - Produtividade
- Desvantagens
 - Custo
 - \$ 3500 ~ R\$ 17000



Sobre

- Interfaces físicas
- Gestos de movimentos
- Rastreamento ocular
- Entrada de voz
- Demais sensores

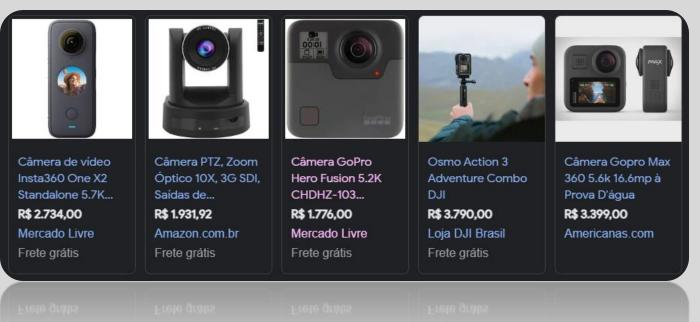




- Vetorial
 - 。 2D
- Relativo
- Vídeo / Imagem / Áudio
 - Processo:
 - Reconhecimento ocular
 - Reconhecimento de voz
- Reconhecimento de gestos
- Demais processamentos de um SO
 - Saída:
 - ∘ Imagem 4K
 - Áudio

Câmeras 360 graus

· Capturam imagens em todas as direções, criando uma experiência visual imersiva. Essas câmeras são principalmente usadas para capturar imagens e vídeos esféricos, que podem ser explorados em RV. Elas fornecem uma visão panorâmica completa do ambiente.





Características

• Tipo de Informação: Vetorial (para mapeamento), Raster (imagens finais)

o Dimensão da Informação: 2D

Sistema: Relativo (à posição do usuário na RV)

• Entrada: Captura de múltiplas imagens

Processo: Costura de imagens, correção de distorção

Saída: Imagem panorâmica ou vídeo esférico

o Tipo de Mídia: Imagem, Vídeo

Posicionamento: Macro (Pa)



Underwater Life, Marsa Alam, Egypt

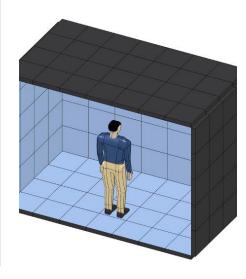


Cave Automatic Virtual Environment (CAVE)

- Quarto que exibe imagens projetadas
- Óculos 3D
- Câmeras tracking de movimento
- Atuadores nas mãos
- Projetores 3D
- Vantagens
 - Experiencia imersiva
 - Uso em grupo
- Desvantagens
 - Custo
 - Estrutura grande



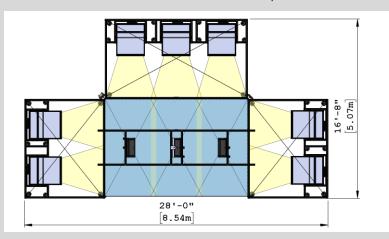






Cave VisCube™ C4-T3X

- Possui 3 parades e o chão
- Resolução: 6000x4096 (chão e parade da frente) e
 4096x4096 (paredes laterais)
- 10 Projetores 3D com 4096x2160 cada
- 4 Wireless Optical Tracking
- 240 Hz de atualização de imagem
- Som mono, stereo 3D e stereo 3D traqueado









Kinect

- Lançado em 2010 pela Microsoft.
- Possui 3 componentes principais:
 - Câmera
 - Sensores de profundidade 3D
 - Microfone multi-vetorial





Funcionamento

• Tipo de informação: Vetorial.

Utilizando os componentes presentes em sua construção, o Kinect faz o rastreamento dos movimentos e captura informações em 3D. Estas informações são representadas como dados vetoriais que descrevem a posição dos objetos e movimentos no espaço.

• Dimensão da informação: Predominantemente 3D.

Utiliza uma combinação de câmeras RGB (2D), sensores de profundidade e microfones para gerar as informações em 3D.

Funcionamento

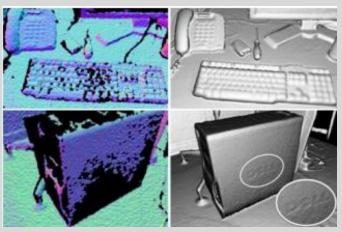
 Informações de posicionamento: Absoluto e Relativo.

Absoluto:

Informações sobre a posição e a orientação de objetos ou pessoas em relação a um ponto de referência fixo.

• Relativo:

Informações relativas sobre o movimento ou a mudança na posição de objetos ou pessoas ao longo do tempo.



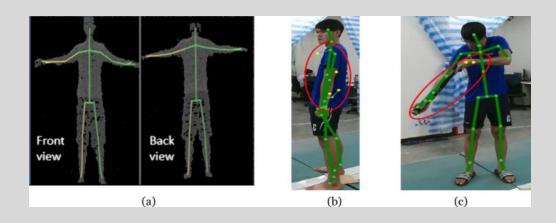
Rastreamento de objetos



Detecção de gestos e rastreamento de movimentos relativos

Funcionamento

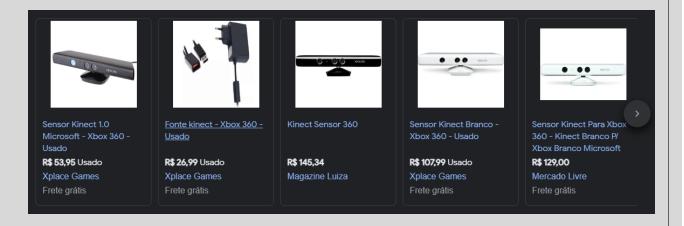
- Entrada:
 - Imagem RGB, Sensores de Profundidade e Áudio
- Processo:
 - Rastreamento de Movimento, Reconhecimento de Voz e Processamento de Dados
- Saída:
 - Dados Tridimensionais, Imagem RGB, Respostas de Áudio e Comandos de Controle



Kinect para Xbox 360

- Possui uma câmera RGB de 640x480 pixels a 30 Hz e uma câmera de profundidade infravermelha de 640x480 pixels a 30 Hz.
- Consegue detectar a distância e o esqueleto do corpo de até 6 pessoas simultaneamente.

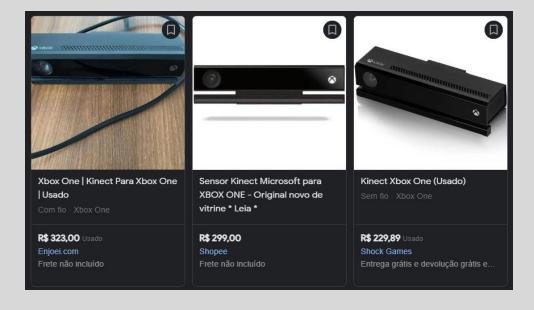




Kinect para Xbox One

- Possui uma câmera RGB de 1920x1080 pixels a 30 Hz e uma câmera de profundidade infravermelha de 512x424 pixels a 30 Hz.
- Pode rastrear até 25 pontos por pessoa e reconhecer expressões faciais e batimentos cardíacos.

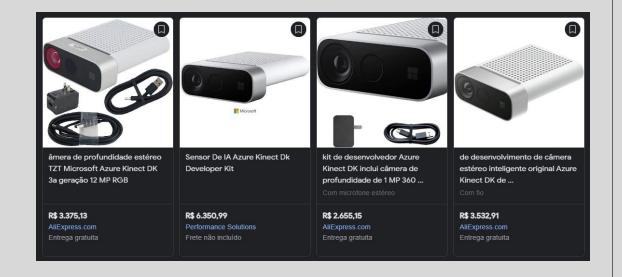




Azure Kinect DK

- Destinado aos desenvolvedores e às empresas que querem soluções usando o Kinect.
- Possui uma câmera RGB de 12 MP e uma câmera de profundidade baseada em tempo de voo (ToF) de 1 MP.
- Possui um microfone circular com sete
 elementos que pode captar som em 360 graus

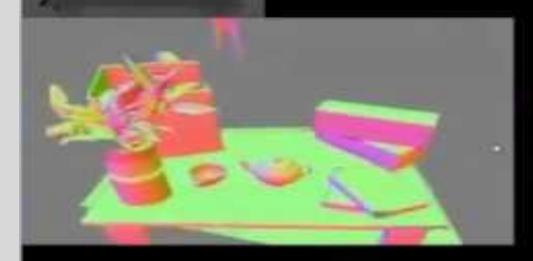




Kinect Fusion

- o Permite a reconstrução 3D detalhada de uma cena interna usando uma câmera Kinect.
- O sistema usa os dados de profundidade do Kinect para rastrear a pose 3D do sensor e reconstruir modelos 3D dos objetos físicos em tempo real.
- Algumas aplicações:
 - Escaneamento manual de baixo custo;
 - Realidade aumentada;
 - o Controlar ou interagir com plataformas robóticas reais usando dispositivos que estendem a realidade do usuário.

Raw depth



3D reconstruction (surface normals)



3d reconstruction (texture mapped)