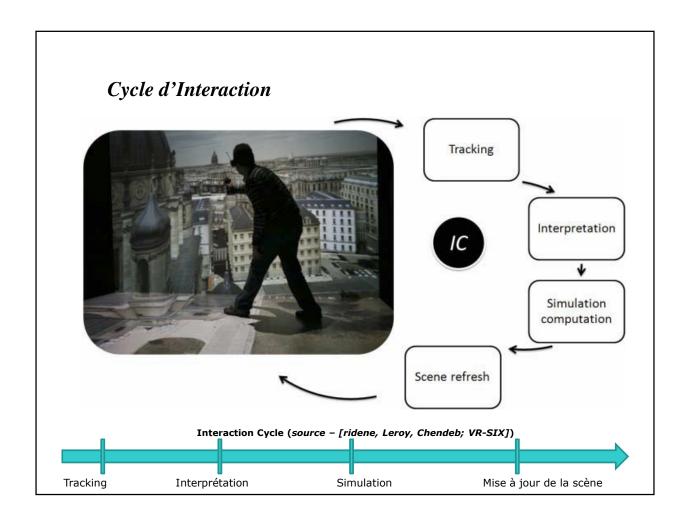


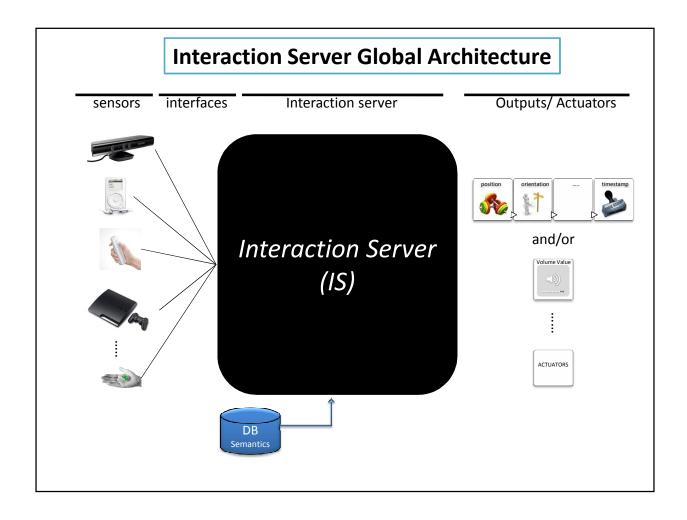
#### AR Summer School

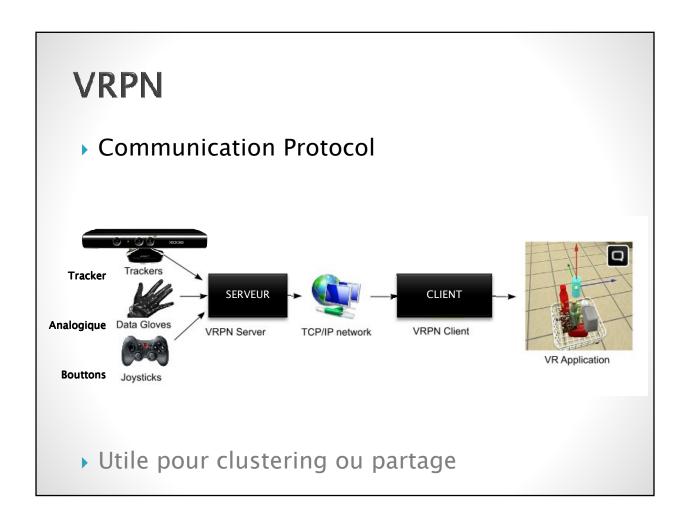
«VRPN Interaction Server FAAST »

#### Dr. Taha Ridene

<u>taha.ridene@mines-paris.org</u> <u>taha-ridene.com</u>







# **VRPN**

### Data Type

#### **Button**

Binary button: Boolean 0/1 joystick button, mouse button, wilmote buttons

#### Tracker

Position: Vecteur kinect, wand

Orientation: Quaternion wand, PlayStation move, boussole iPhone

#### **Analog**

Axis: Float joystick, mouse, accelerometer wiimote...

Analog Button: PSMove

#### Kinect's Xbox Depth Sensor FOV caracteristics

-Horizontal FOV : 57 degrees -Vertical FOV : 43 degrees -Tilt angle : from -27 degrees to 27 degrees -Range : from 1.2 to 3.5 meters

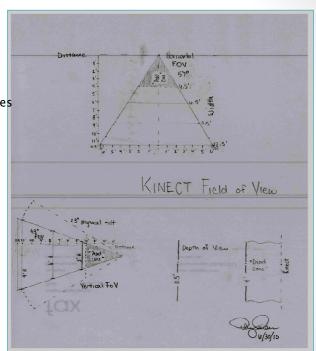
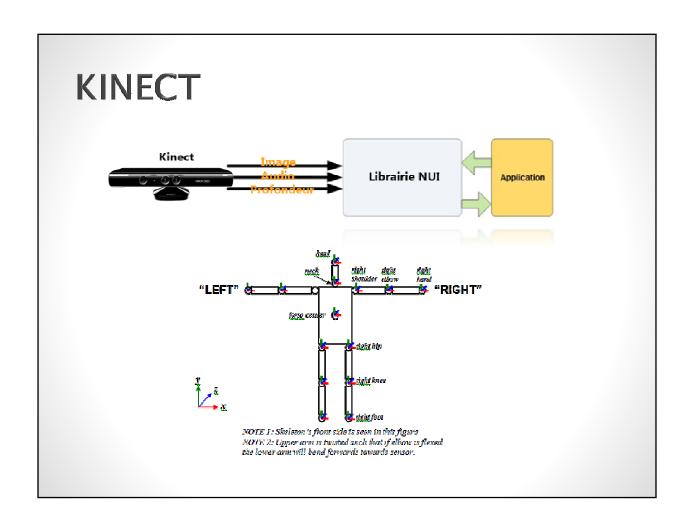


Diagram showing the Kinect Xbox FOV by Mr. Riley Porter



## Sound

#### CAMERA DE PROFONDEUR

- 320x240 ou 80x60
- Données sous forme de stream
  - Evénementiel / Pooling
- Stockage sur 13 bits
  - · 10 bits pour la distance en millimètres depuis le capteur
  - 3 bits pour donner l'index de la personne reconnue

#### SON

- Un groupe de 4 microphones (Microphone array)
- Des algorithmes de
  - · Réduction du bruit ambiant
  - · Annulation de l'écho
- Beamforming:
  - · Tracking de la source sonore
- Compatible avec Microsoft Speech API



