



دانشگاه شهید بهشتی

دانشکده مهندسی و علوم کامپیوتر

بررسی و ارزیابی راهکارهای رندرینگ در واقعیت افزوده

گزارش سمینار کارشناسی ارشد مهندسی کامپیوتر
گرایش نرم افزار

نگارش

محسن نوازنی

استاد راهنما

دکتر مجتبی وحیدی اصل

تابستان ۱۳۹۸



دانشگاه شهید بهشتی

دانشکده مهندسی و علوم کامپیوتر

گزارش سمینار کارشناسی ارشد مهندسی کامپیوتر - گرایش نرم افزار

تحت عنوان:

بررسی و ارزیابی راهکارهای رندرینگ در واقعیت افزوده

پایان نامه دانشجو، محسن نوازنی، توسط کمیته تخصصی داوران مورد بررسی و تصویب نهایی قرار گرفت.

در تاریخ

امضا	نام و نام خانوادگی	۱- استاد راهنما اول:
امضا	نام و نام خانوادگی	۲- استاد راهنما دوم:
امضا	نام و نام خانوادگی	۳- استاد مشاور:
امضا	نام و نام خانوادگی	۴- استاد داور (داخلی):
امضا	نام و نام خانوادگی	۵- استاد داور (خارجی):
امضا	نام و نام خانوادگی	۶- نماینده تحصیلات تکمیلی:

با سپاس و قدردانی از

پدران و مادرانی که خود را فدای تربیت فرزاندان خود کردند و
اساتید و معلمانی که در تمام دوران زندگی، راهنمای جانسوز ما بودند.

کلیه حقوق مادی مترتب بر نتایج مطالعات،
ابتكارات و نوآوری‌های ناشی از تحقیق موضوع
این پایان‌نامه متعلق به دانشگاه شهید بهشتی
می‌باشد.

به نام خدا

نام و نام خانوادگی: محسن نوازنی

عنوان پایان نامه: بررسی و ارزیابی راهکارهای رندرینگ در واقعیت افزوده

استاد راهنما: دکتر مجتبی وحیدی اصل

اینجانب محسن نوازنی تهیه کننده گزارش سمینار کارشناسی ارشد حاضر، خود را ملزم به حفظ امانت داری و قدردانی از خدمات سایر محققین و نویسندهای بنا بر قانون Copyright می‌دانم. بدین وسیله اعلام می‌نمایم که مسئولیت کلیه مطالب درج شده با اینجانب می‌باشد و در صورت استفاده از اشکال، جداول و مطالب سایر منابع، بلافاصله مرجع آن ذکر شده و سایر مطالب از کار تحقیقاتی اینجانب استخراج گشته است و امانت داری را به صورت کامل رعایت نموده‌ام. در صورتی که خلاف این مطلب ثابت شود، مسئولیت کلیه عواقب قانونی با شخص اینجانب می‌باشد.

نام و نام خانوادگی: محسن نوازنی

تاریخ و امضا:

تقدیم به

رهجوبیان علم و فناوری و دوستداران علم و دانش

فهرست مطالب

۱	۱	مقدمه
۲	۱.۱	مقدمه
۲	۲.۱	صورت مسئله
۳	۳.۱	واقعیت افزوده چیست؟
۴	۴.۱	تاریخچه
۶	۵.۱	انگیزه پژوهش
۱۰	۶.۱	بیان ساختار فصل‌های بعدی
۱۱	۲	ادبیات تحقیق
۱۲	۱.۲	مقدمه
۱۲	۲.۲	معرفی
۱۲	۱.۲.۲	انواع رابط کاربری
۱۵	۲.۲.۲	واقعیت ترکیبی
۱۶	۳.۲	انواع دستگاه‌های واقعیت افزوده
۱۶	۱.۳.۲	۱- نمایشگرهایی که بر روی سر نصب می‌شوند ^۱
۱۷	۲.۳.۲	۲- نمایشگرهای دستی ^۲

¹head mounted displays (HMD)

²Handheld displays

۱۸	نمایشگرهای فضایی ^۳	۳.۳.۲
۱۹	ورودی و تعامل	۴.۲
۲۰	مروگرهای اطلاعات ^۱	۱.۴.۲
۲۰	رابط کاربر ۳ بعدی ^۲	۲.۴.۲
۲۲	رابط کاربر قابل لمس ^۳	۳.۴.۲
۲۲	رابط کاربر طبیعی ^۴	۴.۴.۲
۲۳	رابط چند منظوره ^۵	۵.۴.۲
۲۴	نمایش	۵.۲
۲۵	فناوری نمایش	۱.۵.۲
۲۶	ویدیوئی	
۲۷	نمایش دید نوری واقعیت افزوده	
۲۹	نمایش مبتنی بر نورپردازی	
۲۹	فاصله قرار گیری نمایشگر	۲.۵.۲
۳۱	نمایشگر متصل به سر	
۳۱	نمایشگر دستی و یا متصل به بدن	
۳۱	نمایشگر فاصلهای	
۳۳	کارهای مرتبط	۳
۳۴	معرفی فصل	۱.۲
۳۴	رندرینگ به چه معنا است؟	۲.۳

³spatial displays

¹Information Browsers

²3D User Interfaces

³Tangible User Interfaces

⁴Natural User Interfaces

⁵Multimodal Interfaces

۳۷	رديابي مغناطيسي ^۶	۳.۲
۳۸	رديابي براساس ديد ^۱	۴.۲
۳۹	رديابي مادون قرمز ^۲	۱.۴.۳
۴۰	رديابي نور قابل مشاهده ^۳	۲.۴.۳
۴۴	رديابي ساختارهای ۳ بعدی ^۴	۳.۴.۳
۴۶	رديابي درونی ^۵	۵.۳
۴۷	رديابي براساس سیستم موقعیت یاب جهانی ^۶	۶.۲
۴۷	رديابي ترکيبی ^۷	۷.۳
۵۰	خلاصه	۸.۳

۵۲ مراجع

۵۶ واژه‌نامه انگلیسی به فارسی

۵۷ واژه‌نامه فارسی به انگلیسی

⁶Magnetic Tracking

¹Vision Based Tracking

²Infrared Tracking

³Visible Light Tracking

⁴3D Structure Tracking

⁵Inertial Tracking

⁶GPS Tracking

⁷Hybrid Tracking

فهرست شکل‌ها

۱.۱	انواع استفاده از واقعیت افزوده	۴
۲.۱	سیستم واقعیت افزوده طراحی شده توسط ساترلند، ۱۹۶۸ [۶]	۵
۳.۱	پروژه سوپر کاکپیت [۸]	۶
۴.۱	نمودار موقعیت فناوری‌ها در سال ۲۰۱۸	۷
۵.۱	بررسی ۲ دهه کنفرانس ISMAR [۹]	۹
۱.۲	انواع رابطهای کاربری [۱۱]	۱۴
۲.۲	شکل معرفی شده برای واقعیت ترکیبی توسط میلگرام [۱۲]	۱۶
۳.۲	نمونه‌ای از نمایشگرهای نصب شده بر روی سر [۱۳]	۱۷
۴.۲	نمونه‌ای از نمایشگرهای دستی [۱۳]	۱۸
۵.۲	نمونه‌ای از نمایشگرهای فضایی [۱۴]	۱۹
۶.۲	نمونه‌ای از پروژه ناوی کم [۱۱]	۲۰
۷.۲	استفاده از رابط کاربر ۳ بعدی [۱۵]	۲۱
۸.۲	استفاده از رابط کاربر قابل لمس [۱۶]	۲۲
۹.۲	استفاده از رابط کاربر طبیعی [۱۷]	۲۳
۱۰.۲	رابط چند منظوره [۱۸]	۲۳
۱۱.۲	منطبق کردن پارامترهای داخلی و خارجی [۱۹]	۲۴
۱۲.۲	اضافه شدن اشتباه در شکل سمت چپ و تصحیح آن در سمت راست [۲۰]	۲۷

۱۳.۲	نمایش دید نوری [۱۹]	۲۸
۱۴.۲	نمایش دید نوری [۲۳]	۳۰
۱۵.۲	پروژه تانگو گوگل که با استفاده زا نمایشگرهای دستی کار می کند	۳۲
۱.۳	درخت موضوعی مربوط به واقعیت افزوده	۳۵
۲.۳	ارتباط ثبت، ردیابی و کالیبراسیون [۲۵]	۳۶
۳.۳	ارتباط فاصله با وضوح محاسبات در ردیابی مغناطیسی ^۱	۳۸
۴.۳	چپ: شمایی نمادین از نگاه کردن درون از بیرون-وسط: الئی دی های نصب شده بر روی سقف-راست: ردیاب دوربین [۳۲]	۴۰
۵.۳	چپ: نشانه های رنگی ثابت-راست: استفاده از چند حلقه به ثابت ها [۳۳]	۴۱
۶.۳	نمونه های مختلف ثابت های استفاده شده ^۲	۴۲
۷.۳	نمونه ای از ردیابی بر اساس ویژگی های طبیعی [۳۶]	۴۳
۸.۳	نمونه ای از ردیابی بر اساس مدل توسط شرکت OpenTL	۴۴
۹.۳	نمونه ای از روش PTAM [۴۳]	۴۵
۱۰.۳	نمونه ای از ردیابی ساختارهای ۳ بعدی توسط کینکت ماکروسافت [۴۷]	۴۶
۱۱.۳	pokemon go نمونه ای از برنامه هایی که در روش ترکیبی از ردیابی بر اساس سیستم موقعیت یاب جهانی استفاده کرده است [۴۸]	۴۸
۱۲.۳	مقایسه سیستم ترکیبی [۴۸]	۴۹

¹<https://polhemus.com>

²www.semanticscholar.org

فهرست جداول

۵۱	۱.۳	مقایسه روش‌های ردیابی
----	-----	-----------------------

چکیده

واقعیت افزوده فناوری است که با مخلوط کردن واقعیت و مجازی، توجه زیادی از جامعه علمی را به خود جلب کرده است و بهترین راه برای انتقال اطلاعات مربوط به دنیای واقعی به افراد است. رایانه‌ها گرافیک‌هایی را تولید کرده و بر روی دنیای واقعی ثبت می‌کنند و به این شکل به نظر می‌رسد که این گرافیک‌ها به دنیای واقعی افزوده شده‌اند، برای همین به این فناوری واقعیت افزوده گفته می‌شود. ما شاهد رشد فناوری‌های جدید مانند هوش مصنوعی و همچنین گستردگی محصولات موجود در بازار فناوری هستیم، با وجود گذشتن چند دهه از به وجود آمدن واقعیت افزوده، این فناوری طرفداران زیادی چه در حوزه اقتصادی و چه در حوزه علمی به خود اختصاص داده است. مطالعات زیادی بر روی این فناوری انجام شده است ولی با این وجود، دارای مسائل حل نشده و جای کار بسیاری است. درنتیجه می‌تواند حوزه خوبی برای تحقیق برای علاقه‌مندان باشد. در این تحقیق سعی بر آن بوده است که در اول انگیزه از این پژوهش و دلایل انتخاب این موضوع آورده شود، سپس به معرفی سیستم واقعیت افزوده پرداخته و اجزا این سیستم و روش کار هر کدام به اختصار توضیح داده شود و در آخر مسئله رندرینگ شرح داده شده و در آن تمرکز بر روی مسئله ردیابی بوده است و درنهایت انواع روش‌های آن شرح داده می‌شود و با یکدیگر مقایسه می‌شوند.

واژگان کلیدی: واقعیت افزوده، رندرینگ، ردیابی

فصل ۱

مقدمه

۱.۱ مقدمه

در سال ۱۹۷۷ خیلی از علاوه‌مندان به فیلم و سینما، با دیدن تصویر^۳ بعدی از زنی در هوا که در حال گفتن جمله‌ی، "Help me Obiwan-Kenobi you're my only hope" بود، شگفتزده شدند. این صحنه فوق‌العاده متعلق به فیلم ستارگام^۱ جنگ^۲ بود که با استفاده از افکت‌های مخصوص توانسته بودند محتوای^۳ بعدی و مجازی را در دنیای واقعی خلق بکنند. این فیلم صحنه‌ای از آینده را نشان می‌داد که در آن مردم می‌توانستند در دنیایی که اجسام واقعی و مجازی باهم ترکیب شده‌اند، به راحتی مانند دنیای واقعی با کامپیوترها ارتباط برقرار بکنند. حدود ۳۰ سال بعد در سال ۲۰۰۸، در میان برگزاری انتخابات ریاست جمهوری آمریکا، یک نمایش^۴ ویژه از تکنولوژی به مردم نشان داده شد. در میان صحبت در رابطه با انتخابات توسط شبکه سی ان ان^۲، خبرنگار ول夫 بلیتزر^۳ به سمت جایگاه خالی نگاه کرد و ناگهان خبرنگار جسیکا یلین^۴ بر روی صحنه به صورت^۳ بعدی و درون برنامه زنده ظاهر شد.^۵ ول夫 قادر بود با او، صحبت کند و یک مکالمه زنده و رودررو داشته باشد در صورتی که جسیکا یلین هزاران مایل با او فاصله داشت.

۲.۱ صورت مسئله

دنیای امروزه دنیایی پر از پیچیدگی‌ها و شگفتی‌ها است. از دیرباز مردم همیشه به دنبال سوال‌ها و اطلاعات مختلف در زمینه‌های گوناگون بوده‌اند. با رشد تکنولوژی انسان‌ها توانستند بسیاری از سوالات خود را جواب بدهند ولی استفاده از تکنولوژی و راحتی دسترسی به منابع اطلاعاتی همیشه مشکل بوده است و همیشه دنیا به سمت راحتی حرکت کرده است.

یکی از تکنولوژی‌هایی که به در این مسیر گام‌های مؤثری برداشته است و سعی به برطرف کردن این مشکلات دارد واقعیت افزوده است. این تکنولوژی با درآمیختن عناصر مجازی در دنیای واقعی به این روند سرعت می‌بخشد و زندگی را برای ساکنان کره زمین راحت‌تر می‌کند.

¹<http://www.starwars.com>

²CNN

³Wolf Blitzer

⁴Jessica Yellin

⁵<http://edition.cnn.com/2008/TECH/11/06/hologram.yellin/>

با توجه به اهمیت این تکنولوژی ولی باید توجه داشت که هنوز دارای مشکلات و مسائل حل نشده زیادی می باشد و نیاز به تحقیق در این حوزه احساس می شود و همان طور که در آینده شرح داده خواهد شد یکی از مسائل مهم در این تکنولوژی رندرینگ است و نیاز است که این عناصر مجازی به صورت دقیق کار بکنند. در این پژوهش سعی شده است که به سؤالات زیر پاسخ داده شود:

واقعیت افزوده چیست؟

واقعیت افزوده از چه اجزایی تشکیل شده است و به چه شکل کار می کند؟

رندرینگ چیست و در چه قسمتی از این سیستم قرار گرفته است؟

چه راه حل هایی برای مسئله رندرینگ ارائه شده اند؟

راه حل هایی ارائه شده به چه شکل کار می کنند و چه مسائلی را پوشش می دهند؟

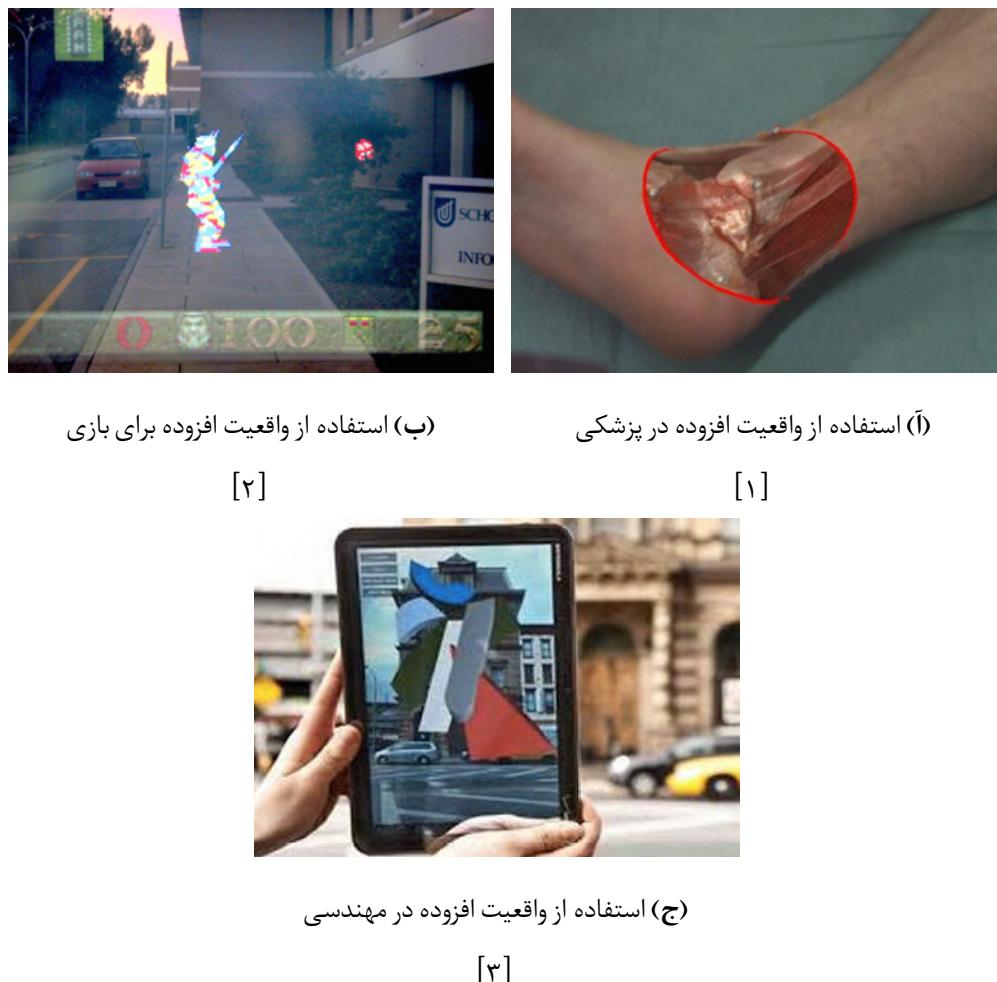
۳.۱ واقعیت افزوده چیست؟

مطالب ذکر شده در بالایک مثال از واقعیت افزوده بود^۱ که با اختصار به آن AR نیز گفته می شود که قادر است تصاویر مجازی را بسازد و به دنیای واقعی اضافه کند. واقعیت افزوده تکنولوژی است که در دسته فناوری های مرتبط با ارتباط انسان و کامپیوتر^۲ قرار می گیرد، که در این دسته فناوری هایی قرار می گیرند که باعث برقراری ارتباط بهتر انسان و کامپیوتر می گردند و شروع این تکنولوژی ها از حدود دهه ۱۹۶۰ است با به وجود آمدن کارت های پانچ شروع شد و در ادامه این روند به موس ها، کیبوردها و ... رسید. هدف این تکنولوژی این است که رابط کاربری کاربران که درک و ارتباط با آن دشوار است را از دید آنها مخفی کند و ارتباط با کامپیوتر را بسیار ساده تر مانند ارتباط با دنیای واقعی بکند.

مثال های بالا به مانشان می دهد که واقعیت افزوده چقدر در ارتباطات و نمایش اطلاعات می تواند به ما کمک بکند و همین طور مانند تکنولوژی های دیگر، واقعیت افزوده می تواند در سطح خیلی گستردگر تری نیز به کار برود. محققین تا به امروز در حوزه های مختلفی از این تکنولوژی استفاده کرده اند مانند پزشکی، سرگرمی، مهندسی، آموزش نظامی و غیره. برای نمونه در پزشکی می توان اطلاعات بیمار را بر روی بدن فرد بیمار به نمایش درآورد [۱] و

¹Augmented Reality

²human computer interaction technology



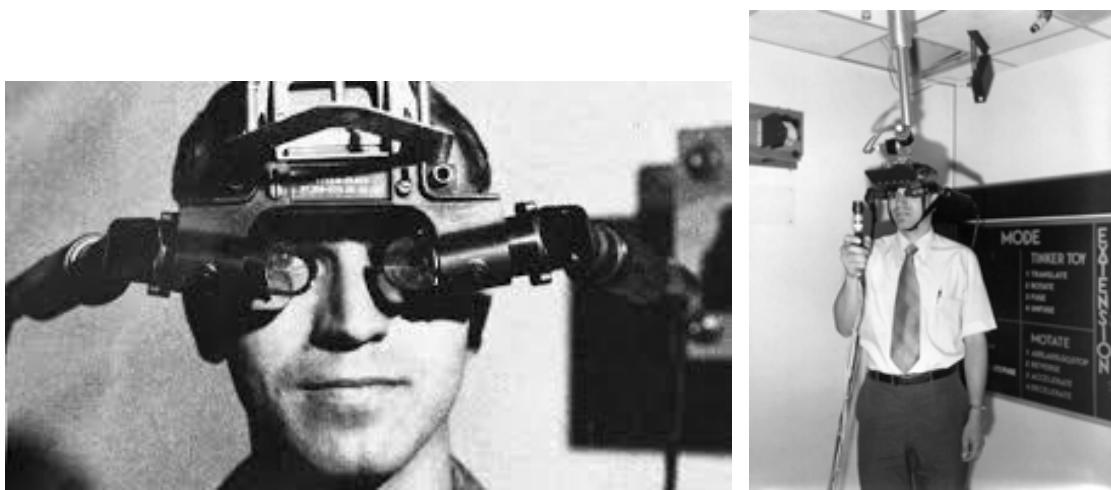
شکل ۱.۱: انواع استفاده از واقعیت افزوده

در رابطه با سرگرمی، بازیکنان می‌توانند در دنیای واقعی به بازی بپردازند [۲] و یا در مهندسی، مهندسان می‌توانند انتهای یک پروژه ساختمانی را ببینند [۳].

در شکل ۱.۱ نمونه‌های مختلفی از استفاده واقعیت افزوده را می‌توان مشاهده نمود.

۴.۱ تاریخچه

گرچه واقعیت افزوده امروزه محبوب شده است، اما این فناوری جدید نیست، برای هزاران سال مردم از آینه‌ها، منابع نوری و ... برای ایجاد تصاویر مختلف در دنیای واقعی استفاده می‌کردند. برای مثال در قرن ۱۷ ام تئاترها و موزه‌ها از آینه‌های متعددی برای ادغام انعکاس اجسام و افزودن تصویری مجازی به دنیای واقعی استفاده می‌کردند [۴].



شکل ۲.۱: سیستم واقعیت افزوده طراحی شده توسط ساترلند، ۱۹۶۸ [۶]

ایوان ساترلند^۱ اولین کسی بود که با استفاده از رایانه‌ها در دانشگاه ام آی تی^۲ و در سال ۱۹۶۳ توانست تصاویر مجازی را به دنیای واقعی بیاورد [۵]. نمونه‌ای از پروژه انجام شده توسط ساترلند را در شکل ۲.۱ می‌بینیم. او در سال ۱۹۶۸ به دانشگاه هاروارد^۳ رفت و در آنجا با کمک باب اسپرول^۴ توانستند اولین دستگاه واقعیت افزوده را بسازند [۶]. این دستگاه بر روی سر قرار می‌گرفت و با استفاده از تابش نور بر روی عدسی‌ای مقابل چشمان سعی بر آن داشت تا تصاویر مفهومی را به بیننده نمایش دهد. برای ایجاد تصاویر^۵ بعدی از چندین عدسی و با استفاده از تابش‌های مختلف در جهات مختلف، توانستند تصاویر^۶ بعدی را بسازند [۶].

در سال‌های بعد، تحقیق بر روی این فناوری علاوه بر دانشگاه‌ها، در آزمایشگاه‌های نظامی و دولتی نیز شروع شد و موردنوجه قرار گرفت. به عنوان مثال تام فورنس^۷ در آزمایشگاه‌های هوا و قضای آمریکا، بر روی این فناوری شروع به تحقیق نمود و پروژه‌ای با نام سوپر کاکپیت^۸ را شروع کرد که به آموزش خلبانان هواپیما کمک می‌کرد [۷]. در شکل ۱.۳ آنمونه‌ای از این آزمایش را می‌بینیم.

در سال ۱۹۸۱ آژانس ملی فضای و هواشناسی^۹ شروع به تحقیق بر روی این فناوری نمود و کلاه و نمایشگر

¹Ivan Sutherland

²Massachusetts Institute of Technology

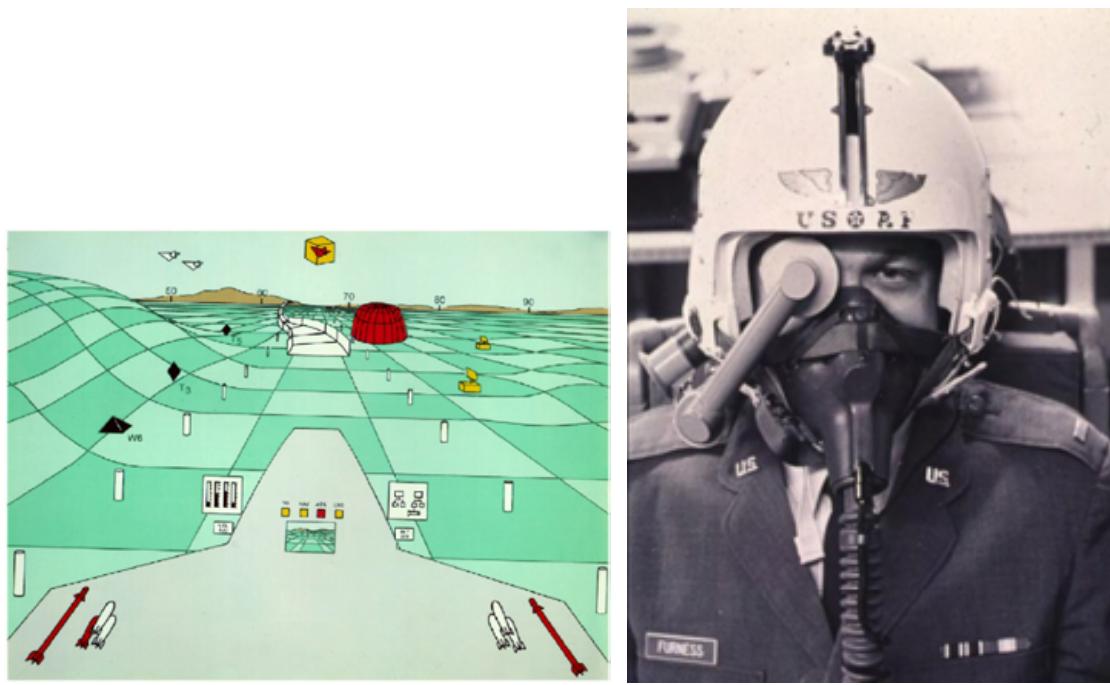
³Harvard University

⁴Bob Sproull

⁵Tom Furness

⁶Super-Cockpit

⁷National Aeronautics and Space Administration (NASA)



(ب) تصویر شبیه سازی شده در پروژه

(آ) دوربین نصب شده بر روی سر یک خلبان

شکل ۳.۱: پروژه سوپر کاکپیت [۸]

مخصوص به خود رانیز طراحی کرد که می‌توانست برای آموزش فضانوردان با ایجاد تصاویر مجازی کمک بکند [۸].

۵.۱ انگیزه پژوهش

گارتner^۱، شرکت پژوهشی و مشاوره آمریکایی است، که در زمینه ارائه خدمات برونوپاری، تحقیق و پژوهش و مشاوره فناوری اطلاعات فعالیت می‌نماید. شرکت گارتner در سال ۱۹۷۹ توسط گیدون^۲ گیدون راه اندازی شد و در حال حاضر دارای عملیات در ۸۵ کشور جهان است. دفتر مرکزی این شرکت در شهر استنفورد، کنتیکت، ایالات متحده آمریکا قرار دارد و سهام آن در بازار بورس نیویورک معامله می‌شود.^۳.

این شرکت هرساله نموداری را معرفی می‌کند که در آن به معرفی تکنولوژی‌های روز پرداخته و موقعیت آنها

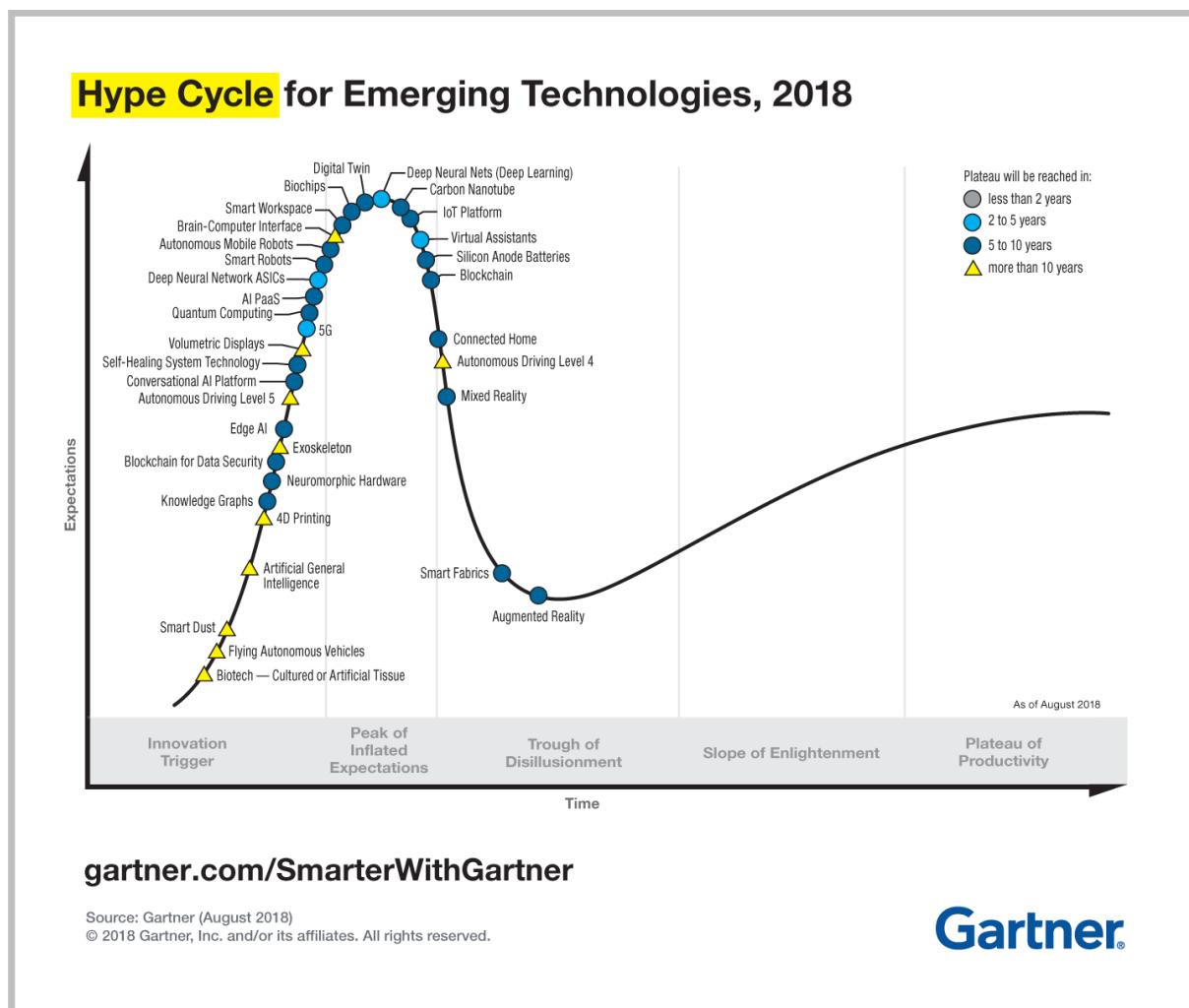
آن‌ها را بررسی می‌کند.^۴ شکل ۴.۱:

¹Gartner

²Gideon Gartner

³<https://en.wikipedia.org/wiki/Gartner>

⁴<https://www.gartner.com/smarterwithgartner/5-trends-emerge-in-gartner-hype-cycle-for-emerging->



شکل ۴.۱: نمودار موقعیت فناوری‌ها در سال ۱۸۲۰

این نمودار از ۵ قسمت مختلف تشکیل شده است:

- ۱- راه افتادن فناوری^۱ : در این مرحله یک فناوری مفهومسازی می‌شود، پتانسیل‌های آن مورد بررسی قرار می‌گیرد و شروع به اثبات ادعاهای خود می‌کند.
- ۲- اوج انتظارات^۲ : در این مرحله تکنولوژی به پیاده‌سازی می‌رسد و نظریات و تبلیغات در رابطه با موفقیت‌آمیز بودن و یا نبودن آن مطرح می‌شود.

۳-مرحله سرخوردگی^۱ : در این مرحله مشکلات تکنولوژی نمایان می‌شود و شروع تلاش‌ها برای رفع این مشکلات است.

۴-شیب روشنگری^۲ : در این مرحله شرکت‌های مختلف به این تکنولوژی روی می‌آورند و پتانسیل‌های این فناوری برای آینده نمایان‌تر می‌شود.

۵-فلات بهره‌وری^۳ : در اینجا استفاده از این فناوری گستردگی و همه‌گیر شده و تعداد خیلی زیادی از شرکت‌های کوچک و بزرگ به آن روی می‌آورند.

همان‌طور که ملاحظه می‌شود این فناوری در مرحله سوم قرار دارد و مشکلاتی دارد که باعث می‌شود زمینه خوبی برای مطالعه و تحقیق باشد و همچنین بسیار گرایش برای آن وجود دارد به‌طوری‌که شرکت بزرگی مانند گارتنر این فناوری را پیشنهاد می‌دهد و پیش‌بینی می‌کند که یکی از فناوری‌هایی باشد که در آینده نزدیک شاهد ظهور و گستردگی شدن آن خواهیم بود.

یکی از مراجع مهم و معروف برای مقاله‌ها در این زمینه، نشست بین‌المللی واقعیت افزوده و واقعیت ترکیبی ایسمار^۴ است که در قالب "نشست رایانه‌ای آی ای ای" ^۵ به‌صورت سالیانه برگزار می‌شود، با بررسی و ارزیابی دو دهه از مقاله‌های منتشرشده در این کنفرانس، به نمودارهای زیر می‌رسیم^۶ [۹].

همان‌طور که از نتایج شکل ۱.۵ پیدا است یکی از حوزه‌های مورد علاقه محققین ریاضی^۷، است که مقاله‌های زیادی در این حوزه منتشر می‌شود و همچنین ارجاعات به این مقالات نیز بالا می‌باشد. در نتیجه، این تحقیق اهمیت این موضوع و باز بودن جای کار در این حوزه را نشان می‌دهد.

¹Trough of Disillusionment

²Slope of Enlightenment

³Plateau of Productivity

⁴International Symposium on Mixed and Augmented Reality (ISMAR)

⁵IEEE Computer Society

⁶در این مقاله منظور از Rendering نحوه پردازش تصویر است و با واژه رندرینگ در این تحقیق متفاوت است.

⁷Tracking

Table 1. Research topic classification results—paper counts and percentage of each category.

Year	'08	'09	'10	'11	'12	'13	'14	'15	'16	'17	Total	% (w/ New Category)	%	Zhou08 (%)
# of Papers	26	24	24	26	28	26	33	22	24	31	264	-	-	276
Category														
Tracking	7	8	9	13	10	10	6	7	7	8	85	16.2	19.4	63 (20.1)
Interaction	6	7	6	4	6	3	6	3	5	4	50	9.5	11.4	46 (14.7)
Calibration	1	0	0	0	2	3	6	4	5	7	28	5.3	6.4	44 (14.1)
AR App.	6	4	2	8	3	7	7	6	7	5	55	10.5	12.5	45 (14.4)
Display	2	1	1	0	0	1	1	3	3	2	14	2.7	3.2	37 (11.8)
Evaluation	10	5	8	2	9	5	9	5	6	13	72	13.7	16.4	18 (5.8)
Mobile	6	5	1	5	8	2	3	3	3	4	40	7.6	9.1	19 (6.1)
Authoring	3	2	0	0	1	2	1	1	0	0	10	1.9	2.3	12 (3.8)
Visualization	2	3	2	2	3	1	4	1	0	3	21	4.0	4.8	15 (4.8)
Multimodal	0	2	0	0	0	0	2	1	2	2	9	1.7	2.1	8 (2.6)
Rendering	4	3	3	3	7	6	9	3	5	12	55	10.5	12.5	6 (1.9)
Total	47	40	32	37	49	40	54	37	43	60	439	-	100.0	313 (100.0)
New Category														
Perception	2	2	3	0	3	2	9	4	2	11	38	7.2	-	-
Collaboration	0	3	1	1	0	0	2	0	2	0	9	1.7	-	-
Reconstruction	0	1	1	5	4	4	5	3	2	4	29	5.5	-	-
Modeling	2	1	4	0	0	2	1	0	1	0	11	2.1	-	-
Grand Total	51	47	41	43	56	48	71	44	50	75	526	100.0	-	-

(ا) تعداد مقاله ها بر اساس موضوع

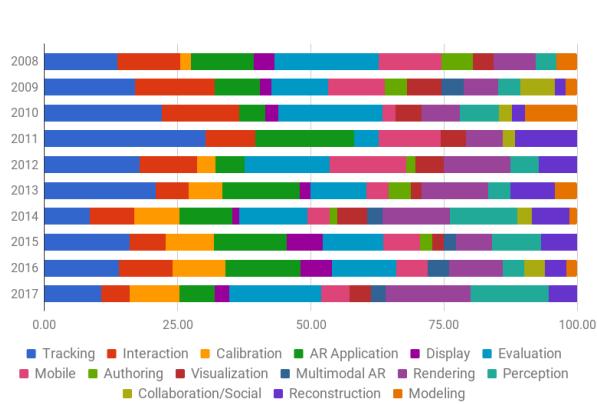
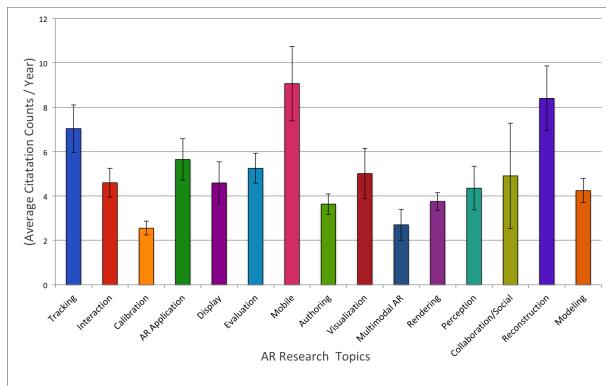


Table 2. Proportion of highly cited papers.

Category	% Papers	% Citations	Zhou08	
			% Papers % Citations	
Tracking	19.4 (16.2)	25.2 (20.9)	20.1	32.1
Interaction	11.4 (9.5)	10.6 (8.8)	14.7	12.5
Calibration	6.4 (5.3)	0.8 (0.7)	14.1	12.5
AR App.	12.5 (10.5)	10.6 (8.8)	14.4	12.5
Display	3.2 (2.7)	3.3 (2.7)	11.8	5.4
Evaluation	16.4 (13.7)	15.4 (12.8)	5.8	1.8
Mobile	9.1 (7.6)	14.6 (12.2)	6.1	7.1
Authoring	2.3 (1.9)	2.4 (2.0)	3.8	8.9
Visualization	4.8 (4.0)	5.7 (4.7)	4.8	5.4
Multimodal	2.1 (1.7)	0.8 (0.7)	2.6	0.0
Rendering	12.5 (10.5)	10.6 (8.8)	1.9	1.8
Total	100.0	100.0	100.0	100.0
Perception	(7.2)	(3.4)	-	-
Collaboration	(1.7)	(1.4)	-	-
Reconstruction	(5.5)	(9.5)	-	-
Modeling	(2.1)	(2.7)	-	-
Grand Total	(100.0)	(100.0)	-	-

(ج) مقایسه تمایل نویسندها بر اساس موضوع

(ب) ارجاع به مقالات به نسبت تعداد



(د) میانگین ارجاع به مقالات در سال بر اساس موضوع

شکل ۵.۱: بررسی ۲ دهه کنفرانس ISMAR

۱.۶ بیان ساختار فصل‌های بعدی

بخش‌بندی سمینار به شکل زیر است:

بخش دوم: در این بخش درخت موضوعی را به نمایش می‌گذاریم، ادبیات موضوع را مطرح کرده، کلیه اطلاعات لازم در واقعیت افزوده را شرح داده و به بیان حوزه‌های مختلف در آن می‌پردازیم و به اختصار آن‌ها را شرح می‌دهیم.

بخش سوم: در این بخش به معرفی رندرینگ در واقعیت افزوده می‌پردازیم و اجزای آن را شرح می‌دهیم و سپس تمرکز خودمان را بر روی ردیابی (Tracking) می‌گذاریم و روش‌های مختلف درون آن را شرح می‌دهیم و کارهای گذشته را ذکر می‌کنیم و با یک دیگر مقایسه می‌کنیم.

فصل چهارم: در این فصل روش‌های مختلف را باهم مقایسه کرده و مسئله‌ای را مطرح می‌کنیم و به اهمیت این مسئله می‌پردازیم و راه حل‌های احتمالی در رابطه با مسئله را بیان می‌کنیم.

فصل ۲

ادبیات تحقیق

۱.۲ مقدمه

در این فصل به ارائه مفاهیم پایه می‌پردازیم و مفاهیمی که باید خواننده با آن‌ها آشنا باشد تا بتواند به مرور فصل‌های بعدی بپردازد و دچار سردرگمی خواننده نشود را بیان می‌کنیم.

در ابتدا به معرفی واقعیت افزوده می‌پردازیم سپس انواع رابطه‌ای کاربری و حوزه‌های مشابه با واقعیت افزوده را شرح می‌دهیم. در زیر بخش بعدی انواع دستگاه‌های واقعیت افزوده را معرفی می‌کنیم و با یکدیگر مقایسه می‌کنیم و در زیر بخش بعد به معرفی انواع روش‌های دریافت ورودی در این سیستم و تعامل با کاربر می‌پردازیم. در بخش آخر نیز در رابطه با نمایشگرها و شیوه کاری آن‌ها صحبت می‌کنیم آن‌ها را با یکدیگر مقایسه می‌کنیم.

۲.۲ معرفی

۱.۲.۲ انواع رابط کاربری

محقق آزوما^۱ بیان می‌کند که واقعیت افزوده باید شامل ۳ ویژگی باشد [۱۰]:

- ۱- باید توانایی ترکیب دنیای واقعی و مجازی را دارا باشد.
- ۲- باید با دنیای واقعی در ارتباط باشد.
- ۳- باید به صورت ۳ بعدی قابل استناد باشد.

مثال شبکه خبری سی ان ان هر سه این شرایط را دارا می‌باشد. تصویر مجازی خبرنگار جسیکا یلین به صورت زنده بر روی صحنه ظاهر شد و همچنین توانایی برقراری ارتباط و صحبت با خبرنگار ول夫 بلیتزر در همان زمان بود و تصویر مجازی به صورت سه بعدی قابل نمایش بود.

در یک سیستم واقعیت افزوده هر سه شرط باید رعایت شود و همچنین باید شامل یک سیستم کامپیووتری که قادر است تصاویر مجازی تولید کند و به دنیای واقعی اضافه کند باشد، همچنین باید یک سیستم ردیابی^۲ را دارا باشد تا بتواند نقطه مناسب برای ظاهر شدن تصویر مجازی را شناسایی بکند و تصویر مجازی را بر روی آن به نمایش درآورد. در قسمت بعدی این تحقیق مفصل به بیان سیستم ردیابی می‌پردازیم.

¹Ron Azuma

²Tracking

باید توجه شود که در تعریف آزوما هیچ محدودیتی آورده نشده در مورد نوع تکنولوژی که برای ظاهر کردن تصاویر در دنیای واقعی از آن استفاده می‌کنیم، همچنین در سیستم لزومی به‌ظاهر شدن تصویر نمی‌باشد و می‌تواند به پخش موسیقی و یا پخش فیلم بپردازد.

اگر با یک دید جامع نگاه بکنیم، واقعیت افزوده آخرین تلاش توسط محققین و مهندسین برای حذف رابط کاربری در کامپیوترها و افزایش تعامل کاربر با دنیای واقعی است. ریکامتو^۱ تفاوت بین رابطهای میز کار سنتی^۲ با تلاش‌هایی که در جهت حذف رابط کاربری انجام‌شده است را متمایز ساخت [۱۱]. همان‌طور که در شکل ۱.۲ قابل مشاهده است، ریکامتو به معرفی انواع رابطهای کاربری پرداخت و ۴ مدل را معرفی نمود.

۱- مدل رابط گرافیکی کاربر (GUI):^۳ در این مدل کاربر با استفاده از اشکال گرافیکی که توسط کامپیوتر در اختیارش قرار می‌گیرد ارتباط برقرار می‌کند مانند آیکون‌ها، محیط ویندوز، منوها و ...

۲- مدل واقعیت مجازی:^۴ در این مدل کاربر با استفاده از کلاهی که بر روی سر و چشم‌مانش قرار می‌گیرد وارد دنیای مجازی شده و درون این دنیا قرار می‌گیرد و با استفاده از دستکش‌ها و یا دسته‌های مخصوص شروع به تعامل با دنیای مجازی می‌کند و به‌اصطلاح درون این دنیا غواصی^۵ می‌کند و از دنیای واقعی جدا می‌شود.

۳- مدل پردازش همه‌جا حاضر:^۶ در این مدل سنسورها و پردازشگرها در دنیای واقعی جاسازی شده‌اند.

۴- واقعیت افزوده:^۷ مشکل مدل دوم (واقعیت مجازی) این است که کاربر از دنیای واقعی جدا شده و توانایی ارتباط با آن را ندارد ولی در این مدل کاربر علاوه بر توانایی تعامل با دنیای مجازی، قادر است با دنیای واقعی نیز تعامل بکند و این دو نه تنها مشکلی برای هم ایجاد نمی‌کنند، بلکه مکمل و کمک‌کننده به یکدیگر هستند.

همان‌طور که در تعاریف بالا می‌توانیم ببینیم، رابطه نزدیکی بین واقعیت مجازی و واقعیت افزوده وجود دارد، همچنین هر دو آن‌ها دارای صفحه‌نمایشی که بر روی سر نصب شده^۸، سیستم ردیابی و دستگاه‌های ورودی دستی^۹

¹Rekimoto

²traditional desktop computer interfaces

³graphical user interface

⁴Virtual Reality

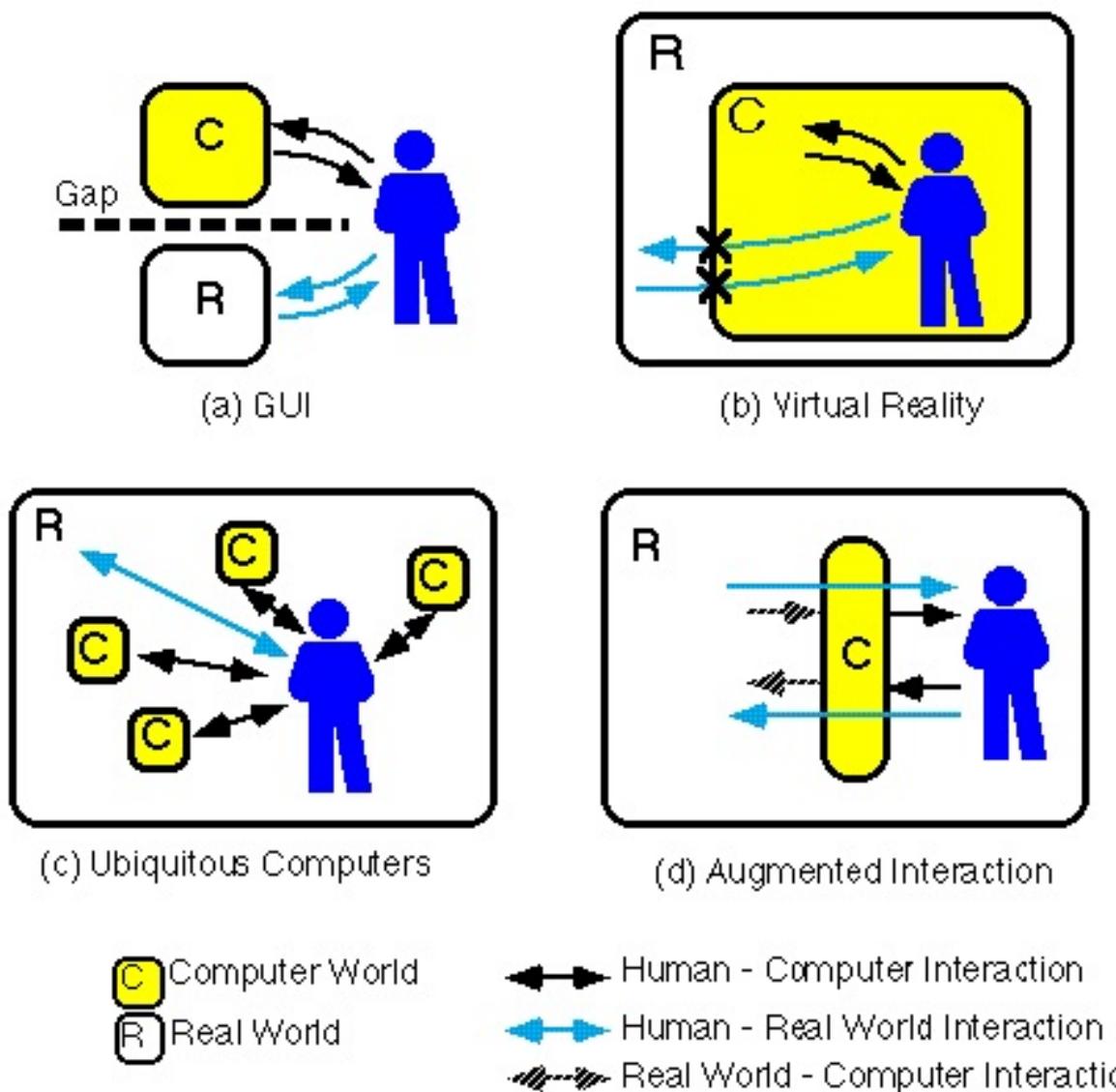
⁵immersive

⁶Ubiquitous Computing

⁷Augmented Reality

⁸head mounted displays

⁹handheld input devices



شکل ۱.۲: انواع رابطه‌های کاربری [۱۱]

می‌باشند، با این حال بین این دو تفاوت‌های مهمی وجود دارد. هدف اصلی از واقعیت مجازی، استفاده از تکنولوژی برای جایگزینی آن با دنیای واقعی است و در مقابل آن در واقعیت افزوده، تکنولوژی سعی بر آن دارد با استفاده از محتوای دیجیتال^۱ بدون آنکه به کاربر حس غوطه‌ور شدگی دست بدهد به دنیای واقعی بیفزاید. در واقعیت مجازی دستگاه نمایشگر باید کاملاً جامع باشد و میدان گستره‌ای از دید را پوشش بدهد و گرافیک‌های ۳ بعدی تا حد امکان واقعی به نظر بیایند. از آنجاکه کاربر به مدت زیادی قادر به دیدن دنیای واقعی نمی‌باشد، در واقعیت مجازی سیستم ردیابی نیاز به دقیق بودن به نسبت دنیای

¹digital content

واقعی را ندارد و این حساسیت در آن کمتر می‌باشد.

در مقابل، در واقعیت افزوده، سیستم نمایش می‌تواند به صورت غیر غوطه‌ور کننده، با گستردگی دید کم و با استفاده از گرافیک‌های کوچک باشد. ولی در اینجا، سیستم ردیابی باید بسیار دقیق باشد و توانایی داشته باشد تا محتوای مجازی را دقیقاً بر روی دنیای واقعی قرار بدهد. برای کاربران واقعیت افزوده بسیار ساده است تا متوجه چندین میلی‌متر تفاوت قرار گرفتن محتوای مجازی با دنیای واقعی بشوند.

۲.۲.۲ واقعیت ترکیبی

برای توضیح بیشتر برای واقعیت افزوده می‌توانیم به نتیجه تحقیق میلگرام^۱ و کشینو^۲ نگاهی بیندازیم [۱۲]. آنها مفهومی با نام واقعیت ترکیبی^۳ را معرفی نمودند که این مفهوم دو مفهوم واقعیت و مجازی را با یکدیگر ترکیب می‌کند و همچنین طبقه‌بندی‌هایی را بر اساس میزان ترکیب مجازی و واقعیت بیان می‌کند. در سمت راست محیط مجازی^۴ را می‌بینیم، جایی که دید کاربر از جهان توسط کامپیوترهایی که تصاویر مجازی تولید می‌کنند کاملاً جایگزین شده است. در سمت مخالف، یعنی در سمت چپ ما شاهد محیط واقعی^۵ هستیم که در آن کاربر هیچ‌گونه دید و درکی از عناصر مجازی ندارد و کاملاً درون دنیای واقعی قرارگرفته است. هر چه از محیط واقعی به سمت محیط مجازی حرکت کنیم، میزان عناصر مجازی در دید کاربر افزایش می‌ابد و این محیط مابین، به دو دسته دیگر تقسیم می‌شوند. دسته واقعیت افزوده که در آن میزان واقعیت در دید کاربر خیلی بیشتر از مجازی است و دسته مجازی افزوده شده^۶ که درون آن، بیشتر دید کاربر را عناصر مجازی تشکیل داده است و قسمت کمی را عناصر واقعی تشکیل می‌دهند.

با استفاده از شکل ۲.۲، به این نتیجه می‌رسیم که واقعیت افزوده خود به تنهایی به عنوان دسته مجزا شناخته نمی‌شود بلکه بخشی از هر دو را تشکیل می‌دهد.

¹Milgram

²Kishino

³Mixed Reality

⁴Virtual Environment

⁵Real Environment

⁶Augmented Virtuality



شکل ۲.۲: شکل معرفی شده برای واقعیت ترکیبی توسط میلگرام [۱۲]

۳.۲ انواع دستگاه‌های واقعیت افزوده

دستگاه‌های نمایشگری که با استفاده از آن‌ها تکنولوژی واقعیت افزوده را به نمایش درمی‌آوریم به سه دسته کلی تقسیم می‌شوند [۱۳]:

۱.۳.۲ ۱- نمایشگرهایی که بر روی سر نصب می‌شوند^۱

این نوع از نمایشگرها بر روی سر قرار می‌گیرند مانند کلاه ایمنی و یا مانند عینک، در جلوی چشمان قرار داده می‌شوند و قادر هستند هر دو تصویر از دنیای مجازی و واقعی را بر روی هم قرار داده و به کاربر نشان بدهند. در شکل ۳.۲ می‌توانیم نمونه‌ای از این دستگاه‌ها را ببینیم. این دستگاه‌ها به دو صورت کار می‌کنند.

۱- دیدن از طریق ویدیو^۲: در این مدل، نیاز داریم تا کاربر، ۲ دوربین را بر روی سر خود قرار دهد و با استفاده از پردازش‌های تصاویر این دو دوربین، تصاویر^۳ بعدی از محیط را به صورت زنده دریافت کنیم و همزمان با استفاده از یک کامپیوتر، تصاویر^۳ بعدی مجازی را طراحی بکنیم و با تصاویر دریافتی از دوربین‌ها، ادغام بکنیم، در این روش به دو مشکل بروخود می‌کنیم، مشکل اول کیفیت تصاویر است که وابسته بهوضوح^۳ دوربین‌ها و پردازشگرهای تصاویر است و همچنین وابسته به کیفیت تصویر تولیدشده توسط کامپیوتر است و مشکل بعدی این است که باید سرعت کارها در این نوع بالا باشد تا تأخیر^۴ دریافت تصاویر و پردازش و سپس نمایش را به حداقل برسانیم.

¹head mounted displays (HMD)

²Video-see-through

³resolution

⁴latency



شکل ۳.۲: نمونه‌ای از نمایشگرهای نصب شده بر روی سر [۱۳]

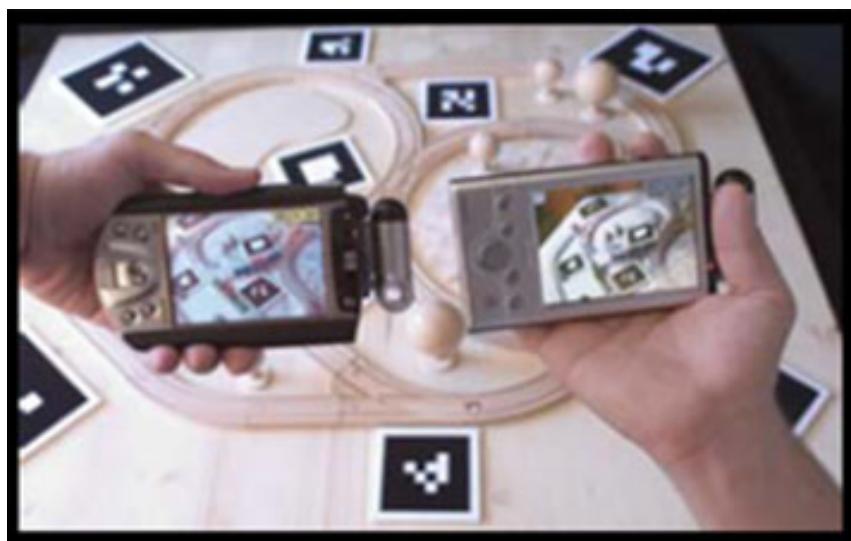
۲- دیدن از طریق نور:^۱ در این مدل کاربر با استفاده از لنزها، قادر است دنیای واقعی را ببیند، و با استفاده از دستگاه‌های خاص و تابش نور به لنزها، تصاویر ۳ بعدی را برای کاربر طراحی می‌کنیم. در اینجا کیفیت تصاویر دریافتی به نسبت روش قبل بالاتر است زیرا برای دیدن دنیای واقعی نیازی بهوضوح نمایشگر نداریم ولی برای ایجاد کردن تصاویر ۳ بعدی در این روش مشکل است. همچنین به دلیل اینکه تصاویر محیط واقعی را بدون واسطه دریافت می‌کنیم، تأخیر در اینجا نیز کمتر از روش قبلی است.

۲.۳.۲ نمایشگرهای دستی^۲ :

این نوع از نمایشگرها، با کمک گرفتن از دستگاه‌های محاسباتی کوچک که دارای نمایشگر می‌باشند کار می‌کنند و برای ادغام کردن تصاویر مجازی با دنیای واقعی از روش "دیدن از طریق ویدئو" استفاده می‌کنند. به عنوان مثال برای این نوع از نمایشگرها می‌توان تلفن‌های همراه هوشمند را مثال زد که علاوه بر دارا بودن

¹optical-see-through

²Handheld displays



شکل ۴.۲: نمونه‌ای از نمایشگرهای دستی [۱۳]

ویژگی‌های ذکر شده، دارای سنسورهایی مانند "سیستم موقعیت یاب جهانی"^۱ و قطب نمای دیجیتال هستند که برای ردیابی می‌توان از آن‌ها استفاده نمود. در شکل ۴.۲ می‌توانیم نمونه‌ای از این دستگاه‌ها را ببینیم.

۳.۳.۲ نمایشگرهای فضایی^۲

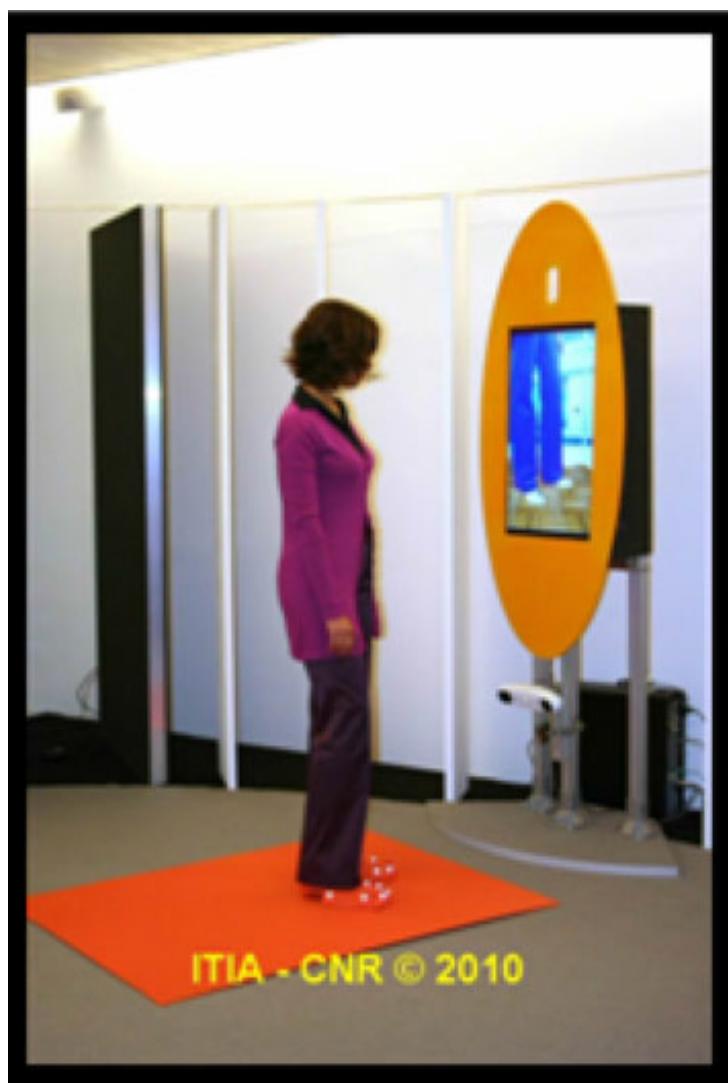
در این نوع از نمایشگرها ما شاهد واقعیت افزوده فضایی^۳ هستیم که با استفاده از ویدئو پروژکتور، عناصر نوری، هولوگرام‌ها و برچسب‌های فرکانس رادیویی به صورت مستیم عناصر مجازی را به درون دنیای واقعی می‌اورند و دیگر کاربر نیازی ندارد که دستگاهی را بر روی سرخود قرار بدهد و یا اینکه دستگاهی را حمل بکند شکل ۵.۲. در نمایشگرهای فضایی، بیشتر فناوری بدون وابستگی به کاربر است و بدون دخالت او، عناصر مجازی را با روش اضافه کردن مستقیم^۴ با دنیای واقعی ادغام می‌کنیم [۱۴].

¹Global Positioning System (GPS)

²spatial displays

³Spatial Augmented Reality (SAR)

⁴direct augmentation



شکل ۵.۲: نمونه‌ای از نمایشگرهای فضایی [۱۴]

۴.۲ ورودی و تعامل

سیستم‌های واقعیت افزوده می‌توانند روش‌های مختلف دریافت ورودی را با یک دیگر ترکیب بکنند، مانند دریافت از صوت، دستکش‌های مخصوص، لمس کردن تصویر، پردازش تصویر و غیره. دریافت ورودی‌ها در برنامه‌های مختلف با توجه به نیاز هر برنامه متفاوت است. سیستم‌های طراحی شده برای دریافت ورودی و تعامل با واقعیت افزوده را می‌توان به ۵ دسته زیر تقسیم نمود:



شکل ۲.۶: نمونه‌ای از پروژه ناوی کم [۱۱]

۱.۴.۲ مرورگرهای اطلاعات^۱:

رابطی است برای نشان دادن اطلاعات واقعیت افزوده بر روی دنیای واقعی. این نوع از دریافت اطلاعات و تعامل، نماینده‌ای از برنامه‌های واقعیت‌های افزوده است و درجایی کار می‌کنند که نمایشگر واقعیت افزوده به عنوان پنجره‌ای به سوی فضای اطلاعاتی در نظر گرفته می‌شود و وظیفه اصلی کاربر این است که این پنجره را کنترل کرده تا بتواند اطلاعات را دریافت بکند. اولین نمونه از این برنامه "ناوی کم"^۲ شکل ۲.۶ است که بر روی گوشی‌های هوشمند پیاده‌سازی شد. این نوع از برنامه‌ها نیاز به انجام تعامل‌های پایه دارد و شیوه کار آن‌ها به این صورت است که صحنه واقعیت افزوده را پردازش می‌کنند و اطلاعات برای کاربر پردازش می‌شود [۱۱].

۲.۴.۲ رابط کاربر ۳ بعدی^۳:

در این مدل با استفاده از تکنیک‌های تعاملی ۳ بعدی به ارتباط با محتوا در فضای پردازیم. این روش یکی از راه‌های جذاب و مناسب برای تعامل است. "بومن"^۴ به‌طور خلاصه این فرایند را به سه قسمت تقسیم کرده است [۱۵].

¹Information Browsers

²NaviCam

³3D User Interfaces

⁴Bowman



شکل ۷.۲: استفاده از رابط کاربر ۳ بعدی [۱۵]

• **جهتیابی^۱**: در این قسمت نیاز است که عنصر ۳ بعدی دیده شود و در اصل به سمت آن جهتیابی شویم،

این قسمت بسیار ساده است و با حرکات بدن کاربر قابل پیاده‌سازی است. در بسیاری از دستگاه‌ها کاربر

می‌تواند در سه بعد حرکت کند و در هر سه جهت نیز بچرخد.

• **انتخاب^۲**: در این قسمت نیاز است تا کاربر بتواند برای تعامل، عنصر مجازی را انتخاب بکند، برای این

قسمت می‌توان از دستگاه‌های مختلف مانند سنسورها، جوی استیک^۳ و... استفاده کرد.

• **دستکاری^۴**: این قسمت گام آخر است و کاربر می‌تواند تعامل خود را با عناصر مجازی به راحتی انجام

دهد.

در شکل ۹.۲ نمونه‌ای از استفاده از رابط کاربری ۳ بعدی را می‌توان مشاهده نمود.

¹navigation

²selection

³joysticks

⁴manipulation



شکل ۸.۲: استفاده از رابط کاربر قابل لمس [۱۶]

۳.۴.۲ رابط کاربر قابل لمس^۱ :

در این نوع از رابط‌ها، برای ارتباط با عناصر مجازی از عناصر دنیای واقعی استفاده می‌کنیم. این اجسام مانند پلی‌بین دنیای واقعی و دنیای مجازی می‌باشند و تعامل را برقرار می‌سازند. این روش یکی از روش‌های نوین برای تعامل با دنیای مجازی است، اما مشکلات خود را نیز دارد، به عنوان مثال، وقتی که قصد داریم یک عنصر مجازی را بر روی عنصر فیزیکی به وجود بیاوریم، این عنصر مجازی یا باید با استفاده از پرتو تابیده شود، و یا بر روی نمایشگر کاربر ظاهر شود، در این رابط، ممکن است فاصله‌ای بین جسم مجازی و فیزیکی به وجود بیاید که ناخوشایند است [۱۶]. در شکل ۸.۲ نمونه‌ای از استفاده از رابط کاربر قابل لمس را می‌توان مشاهده نمود.

۴.۴.۲ رابط کاربر طبیعی^۲ :

در این مدل از اجزای طبیعی بدن مانند دست‌ها استفاده می‌کنیم، در این حالت اجزای بدن می‌توانند ردیابی شوند و تشخیص داده شوند با استفاده از سنسورهای مختلفی که کاربر می‌تواند پوشیده باشد. سنسورهای مختلفی در اندازه‌ها و شکل‌های مختلفی برای این کار ساخته شده‌اند. با پیشرفت کامپیوترها، سیستم‌های واقعیت افزوده توانستند حرکت و ژست بدن کاربر را بدون نیاز به سنسورها تشخیص بدهند. به طور مثال Lee توانست سیستمی را طراحی کند که توانایی شناسایی دست و حرکت‌های آن را داشته باشد [۱۷].

¹Tangible User Interfaces

²Natural User Interfaces

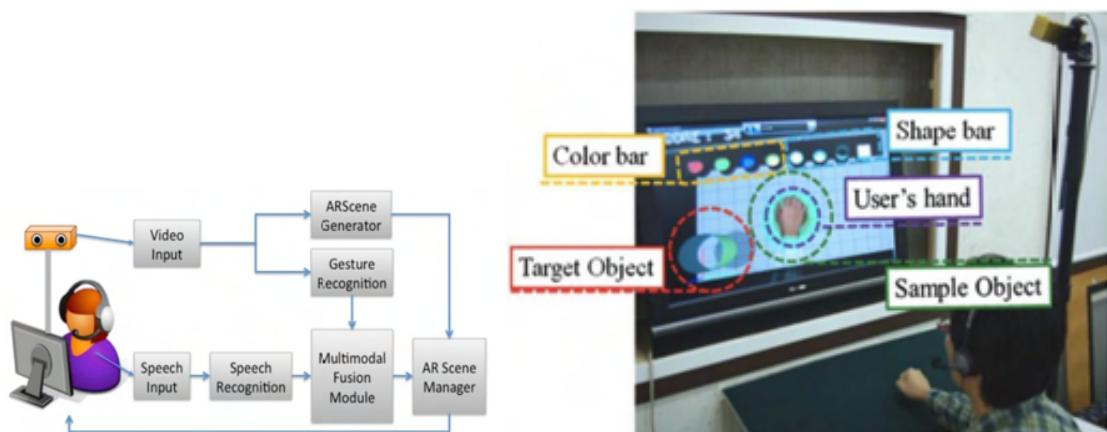


شکل ۹.۲: استفاده از رابط کاربر طبیعی [۱۷]

۵.۴.۲ رابط چند منظوره^۱ :

برای تعامل قوی‌تر در برنامه‌های واقعیت افزوده، محققین سعی کردند تا مدل‌های مختلفی از ورودی‌ها را با یکدیگر ترکیب کنند، در این میان ترکیب گفتار^۲ و تشخیص ژست^۳، یکی از گستردگرترین و فعال‌ترین بخش‌ها بوده است.

در این رابطه تحقیقات زیادی انجام داد و یک سیستم چندمنظوره را طراحی کرد که در آن با استفاده از یک دوربین به ردیابی ژست دست می‌پرداخت و همچنین با دریافت گفتار و ترکیب این دو، دستورات را شناسایی می‌کرد و به تعامل با کامپیوچر می‌پرداخت. او توانست دقیق را در این روش شناسایی کند و بیان کرد که با این ترکیب در سیستم واقعیت افزوده ۲۵ درصد سریع‌تر به نسبت تشخیص ژست به تنها یکی، می‌توان به تعامل پرداخت [۱۸].

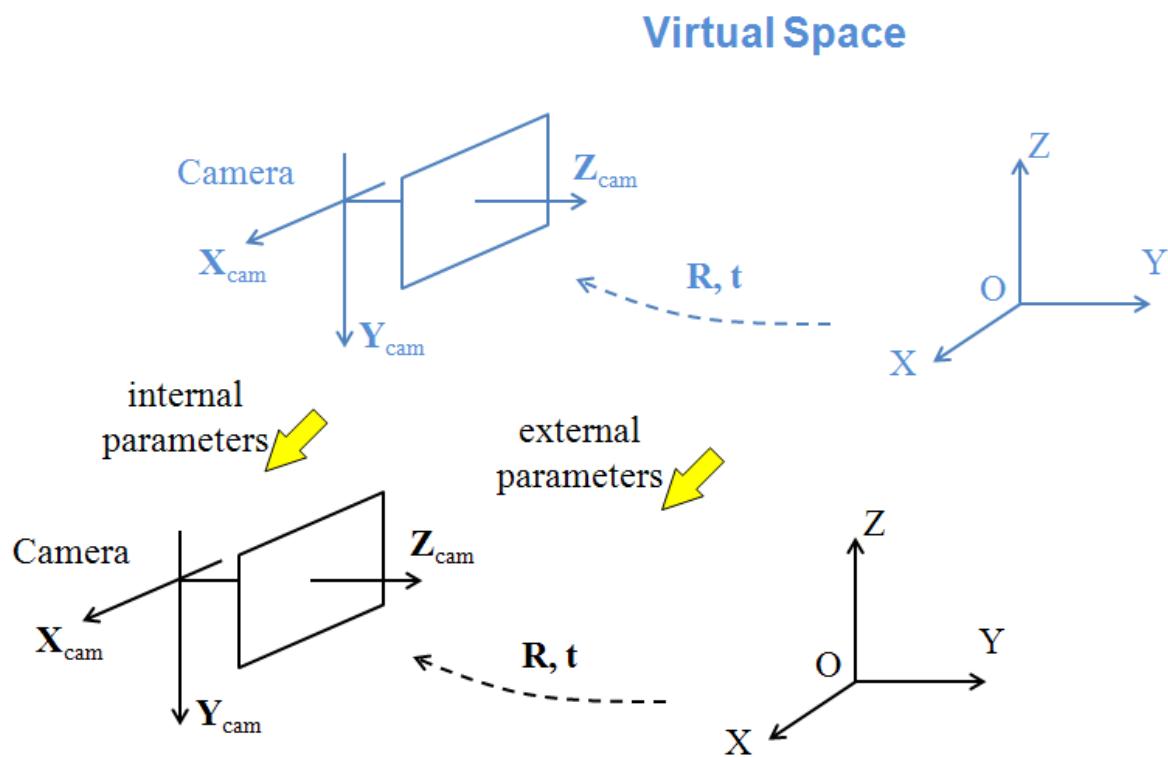


شکل ۱۰.۲: رابط چند منظوره [۱۸]

¹Multimodal Interfaces

²speech

³gesture recognition



Real Space

شکل ۱۱.۲: منطبق کردن پارامترهای داخلی و خارجی [۱۹]

۵.۲ نمایش

در واقعیت افزوده، اشیاء مجازی و دنیای واقعی باید با یکدیگر ترکیب شوند و به صورت همزمان نمایش داده شوند. برای رسیدن به این هدف قبل از به نمایش درآمدن واقعیت افزوده چندین فرایند باید انجام شوند که عبارتند از: کالیبره کردن دوربین^۱، ثبت^۲، ردیابی و ساخت^۳.

کالیبره کردن دوربین رویه‌ای است که در آن پارامترهای دوربین مجازی با دوربین واقعی منطبق می‌شود شکل

.۱۱.۲

این امر برای نمایش صحیح اشیاء مجازی منطبق باید کاربر، نیاز است. دوربین‌ها دارای دو نوع از پارامترها

¹calibration

²registration

³construction

هستند، پارامترهای داخلی و پارامترهای خارجی.

• **پارامترهای داخلی**، پارامترهایی هستند که ساختار سه بعدی محیط را به تصویر دو بعدی تبدیل می کنند.

پارامترهای داخلی با تهیه چندین تصویر توسط دوربین از الگوهای شناخته شده و مقایسه ویژگی های تصاویر به دست آمده از این الگوها با ویژگی های سه بعدی آنها، تعیین می شوند. این امر معمولاً قبل از شروع به کار سیستم واقعیت افروده انجام می شود.

• **پارامترهای خارجی** با ردگیری دوربین و تعیین فاصله و جهت دوربین تعیین می شوند. هنگامی که صحنه

ایستا است تنها تعیین پارامترهای خارجی دوربین در حالت اولیه کافی است ولی در صحنه هایی که تغییر می کنند به این دلیل که هر تغییری ممکن است در صحنه مجازی که قرار است به محیط واقعی اضافه شود، تغییر ایجاد کند، هر جسم مهمی که مکان آن تغییر می کند باید ردگیری شود [۱۹].

با استفاده از روش های ردگیری، مکان و جهت دوربین و اجسام موجود در هر صحنه مشخص می شود. برای آنکه صحنه مجازی به صورت صحیح به صحنه واقعی افزوده شود، هر صحنه مجازی باید با صحنه واقعی متناظر خود تطبیق داده شود، به این روش، رویه ثبت گفته می شود. پس از تطبیق صحنه واقعی با صحنه مجازی، تصویر غنی شده ایجاد می شود که می تواند طبق کاربرد و فناوری به کاربرده شده به صورت دیجیتالی و یا به صورت فیزیکی نمایش داده شود.

در این بخش ابتدا به بررسی انواع فناوری های نمایش مورداستفاده در واقعیت افزوده و سپس از نظر نوع نمایش و فاصله محل قرارگیری از چشم کاربر بررسی می شوند.

۱.۵.۲ فناوری نمایش

فناوری های نمایش واقعیت افزوده بسته به نوع ترکیب تصویر مجازی با تصویر واقعی به سه دسته تقسیم می شوند: ویدیوئی^۱، دید نوری^۲ و ایجاد تصویر بر روی یک سطح فیزیکی^۳.

¹Video based

²Optical see-through

³Projection onto a physical surface

ویدیوئی

در این نوع نمایش ابتدا تصویر محیط واقعی را به وسیله دوربین به صورت دیجیتالی تبدیل می‌کنند و سپس تصویر مجازی به کمک روش‌های پردازش تصویر، به تصویر محیط واقعی اضافه می‌شود. در بیشتر موارد دوربین در پشت صفحه‌نمایش متصل می‌شود و اجازه دیده‌ستقیم به محیط را می‌دهد. در واقع در این مدل دنیای واقعی را از طریق صفحه‌نمایش می‌بینیم. دوربین می‌تواند در زوایای دیگر نیز قرار گیرد مثلاً رو به کاربر برای ایجاد یک آینه مجازی [۱۹]. با رایج شدن استفاده از دوربین‌های دیجیتال در رایانه‌ها، رایانه‌های لوحی و تلفن‌های هوشمند پیاده‌سازی واقعیت افزوده به سادگی امکان‌پذیر شده است. این امر سبب شده تا واقعیت افزوده ویدیوئی به عمومی‌ترین نوع واقعیت افزوده تبدیل شود. همچنین با وجود دوربین‌های دیجیتال و الگوریتم‌های پیشرفته ردگیری امکان افزایش دقت ترکیب تصویر واقعی با تصویر مجازی، در حد پیکسل فراهم شده است. یکی از مشکلات رایج این نوع واقعیت افزوده، عدم رعایت صحیح رابطه بین اجسام واقعی و مجازی است بدین صورت که قسمتی از جسم واقعی که نزدیک‌تر از محل قرارگیری جسم مجازی است در زیر جسم مجازی اضافه شده به تصویر قرار می‌گیرد [۲۰].

همان‌طور که در شکل ۱۲.۲ دیده می‌شود در سمت چپ شی مجازی به صورت نادرستی به محیط واقعی اضافه شده است و این مشکل در شکل سمت راست رفع شده است. این مشکل با به دست آوردن اطلاعات عمقی صحنه واقعی و مقایسه این اطلاعات با اطلاعات مجازی که باید به صحنه واقعی اضافه شود قابل حل است. جدیدترین روش به دست آوردن اطلاعات عمقی محیط استفاده از روش‌های تصویر پایه است [۱۹]. بدین صورت که با مقایسه دو تصویر و ترکیب آنها اطلاعات عمقی محیط به دست می‌آید. از دیگر روش‌های به دست آوردن عمق محیط استفاده از دوربین‌های پیمایش عمقی است که همراه با تصویر رنگی یک نقشه از اطلاعات عمقی محیط را نیز فراهم می‌کنند.

اصلی‌ترین مشکل واقعیت افزوده ویدیوئی، دید غیرمستقیم (از طریق نمایشگر) از محیط است [۱۹]، تصویری که از طریق دوربین تهیه شده است دارای چندین محدودیت مانند وضوح و کیفیت تصویر، جابجایی چشم و تأخیر است. این کاستی‌ها در کاربردهایی مانند پژوهشی که دیده‌ستقیم از محیط نیاز است بسیار مهم می‌شوند. از دیگر مشکلات این نوع نمایش، نیاز بالای قدرت پردازشی است. با وجود افزایش قدرت پردازشی در سال‌های



شکل ۱۲.۲: اضافه شدن اشتباه در شکل سمت چپ و تصحیح آن در سمت راست [۲۰]

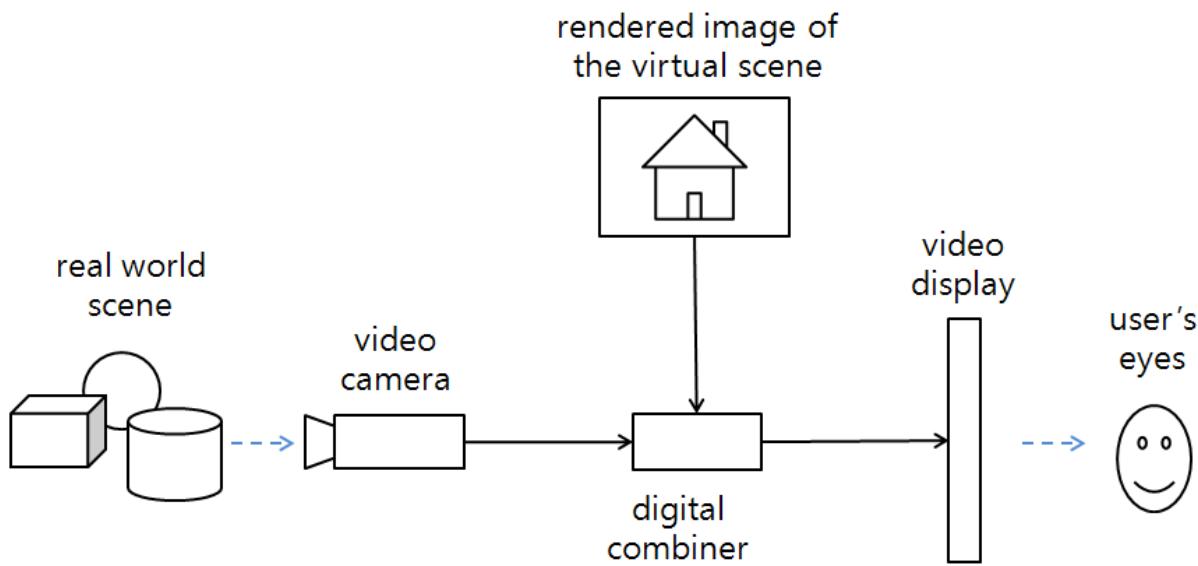
اخیر، در مقایسه با دیگر انواع نمایش واقعیت افزوده هنوز نیاز به افزایش قدرت پردازش در این نوع واقعیت افزوده هست.

نمایش دید نوری واقعیت افزوده

این نوع از واقعیت افزوده از سیستم‌های نوری برای نمایش تصویر مجازی به همراه تصویر محیط واقعی استفاده می‌کنند. این سیستم‌ها معمولاً از جداکننده نور^۱ استفاده می‌کنند. این جداکننده تصویر واقعی را با انعکاس تصویر مجازی ترکیب کرده و نمایش می‌دهد شکل ۱۳.۲. بتصویر مجازی ترکیب کرده و نمایش می‌دهد شکل. بیشتر این نوع از سیستم‌ها از ملحق کننده نور، جدا از صفحه‌نمایش برای ترکیب دنیای واقعی و تصویر مجازی استفاده می‌کنند. اخیراً با پیشرفت فناوری صفحه‌نمایش‌هایی ساخته شده که شفاف هستند، استفاده از آنها در واقعیت افزوده بهشدت روبه افزایش است. استفاده از این نوع صفحه‌نمایش‌ها باعث سادگی و کوچک شدن ساختار سیستم دید نوری واقعیت افزوده می‌شود [۱۹].

یکی از مهم‌ترین برتری‌هایی که این روش نسبت روش ویدیوئی دارد ایجاد دیدمستقیم از محیط واقعی است. با این امکان این نوع از واقعیت افزوده از مشکلاتی مانند تأخیر، کم بودن وضوح وغیره رنج نمی‌برد و برای کاربردهای مناسب است که به دیدمستقیم از دنیای واقعی نیاز دارند مانند کاربردهای پزشکی و نظامی که این یک ویژگی بسیار مهم است.

^۱beam splitters (e.g. half mirrors or combined prisms)



شکل ۱۳.۲: نمایش دید نوری [۱۹]

اصلی‌ترین مشکل این نوع از واقعیت افزوده دقت پایین در نگاشت دو تصویر محیط واقعی و مجازی بر روی یکدیگر است. در بیشتر پیاده‌سازی‌ها نیاز به کالیبره کردن رویه ثبت است که معمولاً دقت پایین‌تری نسبت به رویه‌های خودکار موجود در واقعیت افزوده ویدیوئی دارند. به این دلیل که پارامترهای کالیبره کردن تصاویر واقعی و مجازی به نسبت زیادی وابسته به فضای بین چشم کاربر و صحنه موردنظر است و این فضا در طول زمان تغییر می‌کند و باعث ایجاد خطای نگاشت دو تصویر واقعی و مجازی بر یکدیگر می‌شود [۱۹].

یکی دیگر از مشکلات واقعیت افزوده دید نوری تأخیر موقتی بین نمایش تصویر مجازی و دیده مستقیم واقعی است. با وجود سیستم ردگیری دقیق بازهم یک تأخیر موقتی بین نمایش تصویر مجازی و دید دنیای واقعی وجود دارد.

در بسیاری از موارد، ایجاد رابطه صحیح عمقی بین دنیای واقعی و مجازی در واقعیت افزوده دید نوری مشکل است. با توجه به ماهیت نیمه شفاف ترکیب‌کننده تصاویر، کاربران یک دید نیمه شفاف از تصویر دنیای واقعی و مجازی دارند. به صورتی که، هیچ‌کدام دیگری را تماماً نمی‌پوشانند. Kiyokawa و همکاران [۲۱] برای رفع این مشکل یک ماسک الکترونیکی برای پوشاندن مکان‌هایی که اشیاء مجازی اضافه می‌شوند طراحی کرد. با بستن پیکسل‌هایی از صفحه‌نمایش که اشیاء مجازی در آن پیکسل‌ها قرار می‌گیرند دید دنیای واقعی بسته‌شده و اشیاء مجازی واضح‌تر به نمایش درمی‌آیند.

شرایط نوری محیط می‌تواند در دید واقعیت افزوده دید نوری تأثیرگذار باشد. در اکثر مواقع ترکیب‌کننده نوری دارای شفافیت ایستا است که می‌تواند باعث خطا در میزان روشنایی تصویر مجازی و دید محیط واقعی شود. در محیط‌های بیرونی اشیاء مجازی باید تیره‌تر از تصویر محیط واقعی به نمایش درآیند. برای رفع این مشکل نمایشگرهای متصل به سر به چندین کاور با میزان شفافیت متفاوت مجهز شده‌اند.

نمایش مبتنی بر نورپردازی

واقعیت افزوده مبتنی بر نورپردازی سطح یک جسم واقعی را به کمک نورپردازی با تصویر مجازی می‌پوشاند شکل ۱۴.۲. با توجه به ترکیب ردگیری زاویه دید کاربر و سطح فیزیکی اجسام، واقعیت افزوده مبتنی بر نورپردازی دارای قابلیت اضافه کردن تعاملی را دارد [۲۲]. در بیشتر مواقع برای این منظور از ویدئو پروژکتور متصل به سقف و یا دیوار برای پوشاندن سطح اجسام استفاده می‌شود. این امر سبب می‌شود که قابلیت جابجایی وجود نداشته باشد و محدود به مکانی باشد که پروژکتور می‌تواند نورپردازی کند. البته در سال‌های اخیر تلاش‌هایی برای ایجاد قابلیت جابجایی برای ویدئو پروژکتورها شده است که می‌توان به نمونه‌هایی که قابلیت قرار گرفتن در دست [۲۳] و متصل شدن به سر است [۲۴] اشاره کرد.

یکی از محدودیت‌های واقعیت افزوده مبتنی بر نورپردازی، نیازمند بودن به سطح یک جسم برای نمایش تصویر مجازی است که باعث می‌شود تنها اجسام نزدیک به پروژکتور مناسب باشند و در استفاده برای کاربردهای شهری محدودیت ایجاد می‌کند. همچنین این نوع از واقعیت افزوده وابستگی بیشتری به شرایط نوری محیط دارد چراکه سایه دیگر اجسام می‌تواند مشکل‌ساز باشد. همچنین ایجاد رابطه صحیح عمقی بین سطح جسم موردنظر و دیگر اجسام مشکل است.

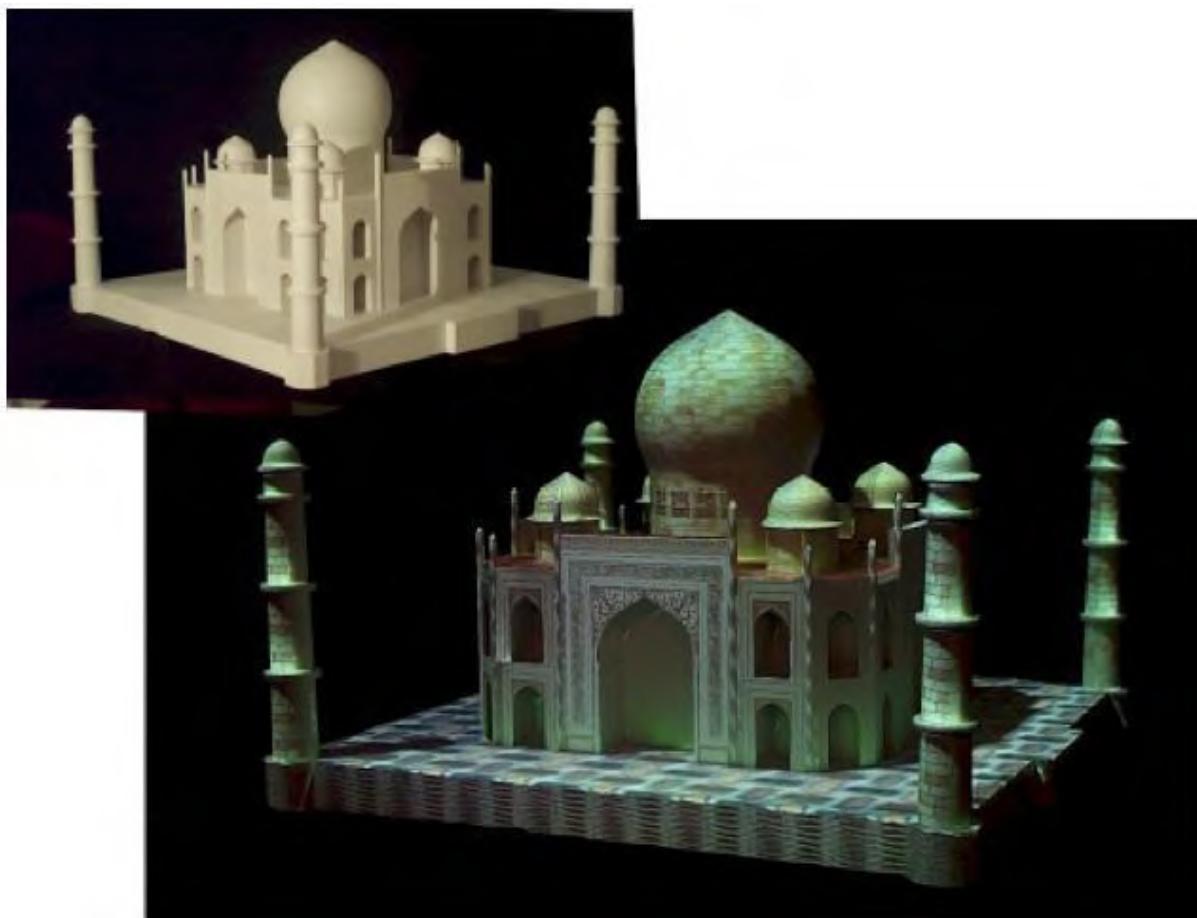
۲.۵.۲ فاصله قرار گیری نمایشگر

یکی دیگر از جنبه‌های نمایش واقعیت افزوده فاصله نمایشگر از چشم کاربر است که می‌توانند در دسته‌هایی مانند نمایشگر متصل به سر^۱، نمایشگر دستی و یا متصل به بدن^۲ و نمایشگر فاصله‌دار^۳ قرار گیرند.

¹Head-attached Displays

²Handheld and Body-attached Displays

³Spatial Displays



شکل ۱۴.۲: نمایش دید نوری [۲۳]

content...

نمایشگر متصل به سر

این نوع نمایشگر تصویر مجازی را درست در جلوی چشمان کاربر نمایش می‌دهد، که در این صورت جسم دیگری مانع دیدن تصویر نمی‌شود. این نوع نمایشگرها در اندازه‌های مختلف وجود دارند که از اندازه یک کلاه تا اندازه یک عینک متفاوت است. به همان نسبت که حمل و متصل کردن آن به سر راحت‌تر می‌شود، تصویر عریض‌تر و درخشنان‌تر می‌شود [۱۹].

نمایشگر دستی و یا متصل به بدن

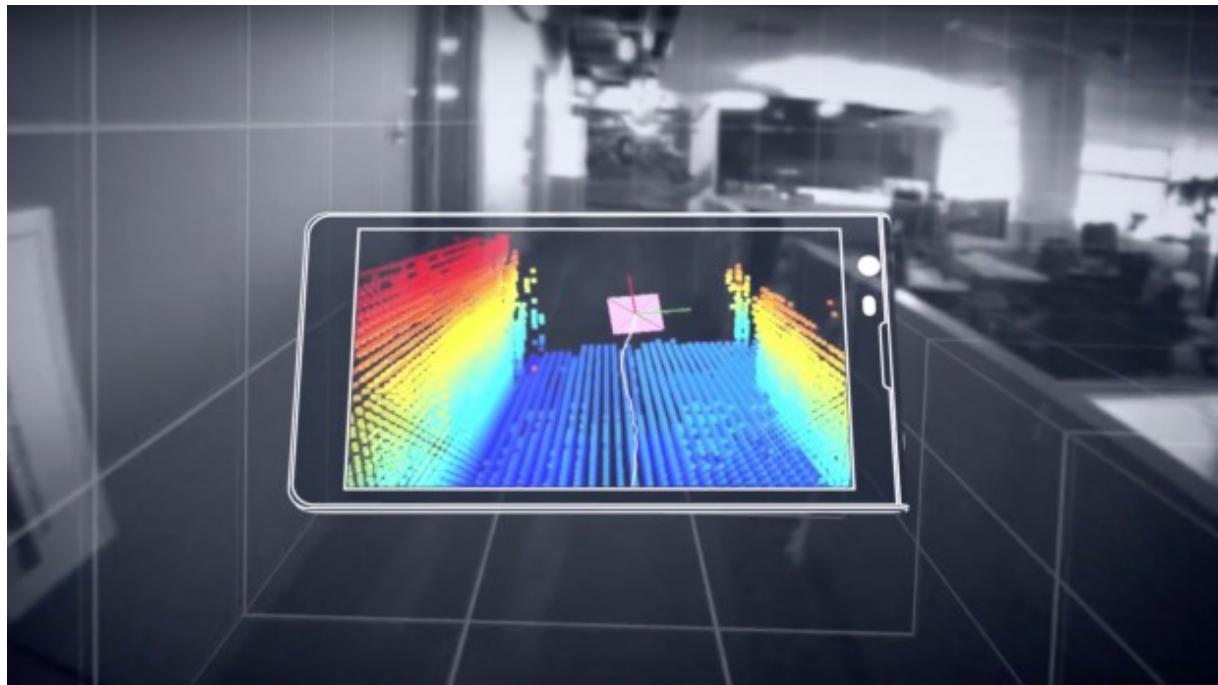
نمایشگر متصل به سر دارای قابلیت‌هایی مانند قابلیت حمل بالا و فراهم کردن تصویر فراگیر است اما به دلیل پوشیدنی بودن آنها در بعضی از موارد دارای محدودیت هستند. نمایشگرها در دست گرفتنی و یا متصل به بدن به عنوان نمایشگرها شخصی و قابل حمل در نظر گرفته می‌شوند و در صورت نیاز قابل به اشتراک‌گذاری با دیگران هستند. آنها همچنین از نظر اجتماعی قابل پذیرش تر از نمایشگر متصل به سر هستند.

با پیشرفت فناوری در زمینه دستگاه‌های قابل حمل، قدرت پردازشی دستگاه‌های قابل حمل برای پردازش تصویرسازی واقعیت افزوده به میزان لازم افزایش پیداکرده است. اخیراً آزمایش‌هایی برای استفاده از سنسورهای عمقی بر روی رایانه‌های لوحی و تلفن‌های هوشمند انجام‌شده است (مانند پروژه تانگو گوگل).^۱

نمایشگر فاصله‌های

این نوع از نمایشگر در مقایسه با دو نوع قبلی قابلیت حمل کمتری دارد و معمولاً در یک مکان ثابت نصب می‌شود. به این دلیل که این نوع نمایشگرها دارای اندازه بزرگی هستند. درنتیجه، برای استفاده در مکان‌های عمومی و کاربردهایی که چندین کاربر دارند مناسب هستند. از نمونه‌های این نوع نمایشگر می‌توان به نمایشگرها رومیزی که با یک دوربین در تماس هستند اشاره کرد. از دیگر نمونه‌های آن ساخت آینه مجازی است که از یک نمایشگر بزرگ و یک دوربین رو به کاربر تشکیل شده است و تصویر کاربر به همراه اطلاعات مجازی اضافه شده در آن نمایش داده می‌شود [۱۹].*

^۱<https://developers.google.com/tango>



شکل ۱۵.۲: پروژه تانگو گوگل که با استفاده زا نمایشگرهای دستی کار می کند

فصل ۳

کارهای مرتبط

۱.۳ معرفی فصل

همان طور که در شکل ۱.۳ می‌بینیم، ما در خت موضعی برای واقعیت افزوده را درآورده‌یم و در بخش دوم به بیان عناصر آن پرداختیم. واقعیت افزوده را به همراه مثال‌های آن در بخش‌های اول و دوم بررسی کردیم، سپس انواع دستگاه‌هایی که می‌توان بر روی آن‌ها واقعیت افزوده را پیاده‌سازی کرد معرفی کردیم و مختصر روش‌های تعامل و دریافت ورودی در این سیستم را بررسی کردیم و همچنین انواع روش‌های نمایش در این سیستم را طبقه‌بندی کرده و روش کار را شرح دادیم.

همان طور که در بخش دوم اشاره شد، محقق Azuma بیان می‌کند که واقعیت افزوده باید ۳ ویژگی داشته باشد [۱۰]:

- ۱- باید توانایی ترکیب دنیای واقعی و مجازی را دارا باشد.
- ۲- باید با دنیای واقعی در ارتباط باشد.
- ۳- باید به صورت ۳ بعدی قابل استناد باشد.

برای شرط سوم، باید سیستم واقعیت افزوده ما قابلیت ثبت شدن^۱ به صورت ۳ بعدی را دارا باشد به معنای دیگر باید بتواند به صورت جزئی از دنیای واقعی به نظر بیاید. در این بخش بر روی فناوری که این نیاز را برطرف می‌کند تمرکز می‌کنیم.

۲.۳ رندرینگ به چه معنا است؟

در حوزه واقعیت افزوده، ۳ واژه بسیار مهم وجود دارد به نام ردیابی^۲، کالیبراسیون^۳ و ثبت^۴ که زیرمجموعه رندرینگ^۵ می‌باشند و در کنار هم به این واژه معنا می‌دهند. این ۳ واژه همیشه همراه هم هستند و در یک هدف قرار دارند. برای ثبت پویا^۶، نیاز به داشتن ردیابی هستیم. عناصر درون سیستم واقعیت افزوده ثبت می‌شوند و

¹registration

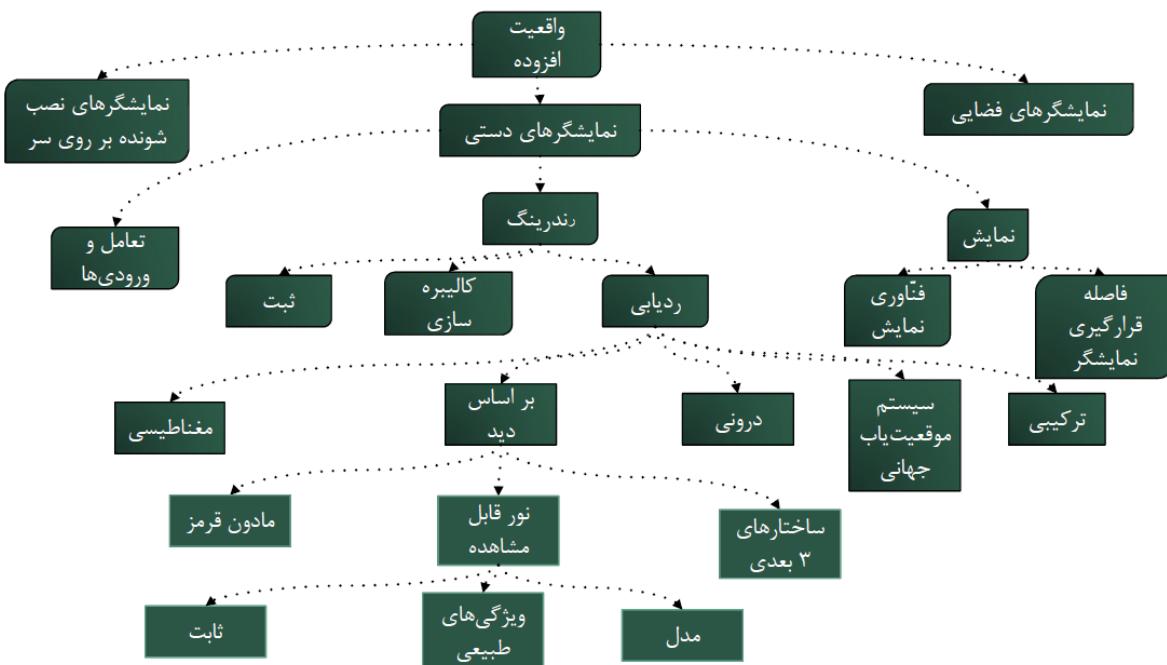
²Tracking

³Calibration

⁴Registration

⁵Rendering

⁶dynamic



شکل ۱.۳: درخت موضوعی مربوط به واقعیت افزوده

سپس در یک سیستم هماهنگ، این عناصر ثبت شده به دنیای واقعی پیوند^۱ می‌شوند. در واقعیت افزوده هدف اصلی این است که اطلاعات مجازی دقیقاً به صورتی که از قبل برنامه‌ریزی شده‌اند، ثبت بشوند. کالیبراسیون به صورت دقیق اطلاعات حس‌گرها^۲ را دریافت و پردازش می‌کند و مسئولیت ثبت ایستا^۳ با این فرایند است [۲۵]. ردیابی واژه‌ای است که برای حس کردن و محاسبه کردن مقادیر در واقعیت افزوده به کار می‌رود. برای تبدیل کردن موقعیت در ۳ بعد عناصر مجازی، به موقعیت‌های نسبی، نیاز به جهت‌یابی داریم. واقعیت افزوده به صورت بلاذرنگ کار می‌کند درنتیجه برای ارسال مقدار از محیط واقعی باید به صورت بلاذرنگ^۴ عمل کرد و همین‌طور این کار باید پیوسته در زمان صورت بگیرد. ردیابی درون سیستم‌های رایانه‌ای برای اجسام ۲ بعدی کاری رایج است اما سختی کار در اینجا ردیابی در محیط بیرون و در سه جهت مختصات برای همه‌ی نوع‌های عناصر است [۲۵].

به عملیات مقایسه کردن مقادیر بین دو دستگاه، کالیبراسیون گفته می‌شود. یکی بین دستگاه مرجع^۵ و دیگری بین دستگاهی که نیاز دارد اطلاعات کالیبره شده را دریافت بکند. مختصاتی که از محیط واقعی میدانیم

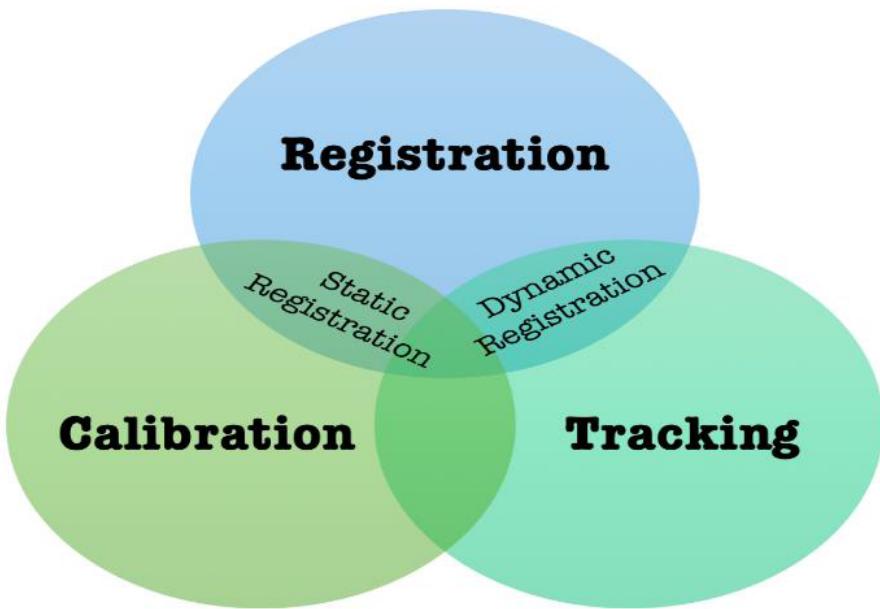
¹aligned

²sensor

³Static

⁴real time

⁵reference



شکل ۲.۳: ارتباط ثبت، ردیابی و کالیبراسیون [۲۵]

را به دستگاه مرجع می‌دهیم. برخلاف ردیابی که باید به صورت پیوسته انجام شود، عملیات کالیبراسیون در بخش‌های مختلف زمانی و به صورت گسسته انجام می‌شود و برای هر دستگاه فقط یک بار این کار صورت می‌گیرد مگر اینکه دستگاه دچار مشکل بشود. کیفیت کاری دستگاه‌های واقعیت افروزه وابستگی زیادی به عملیات کالیبراسیون دارد [۲۵].

به فرایند پیوند زدن مختصات عناصر مجازی با واقعی، ثبت می‌گوییم. به طور مشخص نمایشگر واقعیت افزوده باید با کیفیت بالا، عناصر مجازی را نشان دهد و یا اینکه به عناصر واقعی پیوند بزنند. برای این کار نیاز داریم تا عملیات ردیابی به صورت کامل کار خود را انجام دهد. اگر موقعیت دوربین ثابت باشد، ما فقط با عملیات ثبت و کالیبراسیون می‌توانیم مختصات بین عناصر مجازی و واقعی را تشخیص بدیم ولی اگر دوربین خاصیت جایه‌جایی داشته باشد، ما به عملیات ردیابی نیز، نیاز داریم [۲۵]. برای آوردن عناصر مجازی به دنیای واقعی، نیاز به یک لنگر^۱ داریم که باید ژست (جهت^۲ و موقعیت^۳) آن مشخص باشد، این لنگر باید متعلق به دنیای واقعی باشد و

¹anchor

²position

³orientation)

می‌تواند شکل‌های مختلفی به خود بگیرد، به عنوان مثال می‌تواند یک منبع مغناطیسی باشد، یا نشانگر تصویر کاغذی^۱ و یا موقعیت جغرافیایی که بر اساس سیستم موقعیت‌یاب جهانی تشخیص داده می‌شود.

وابسته به نوع فتاوری که استفاده می‌شود پرسه ثبت می‌تواند به یکی و یا هر دو فاز زیر تقسیم شود.

فاز ثبت: در این فاز، ژست عنصری که در حال مشاهده است با توجه به دنیای واقعی مشخص می‌شود.

فاز ردیابی: در این فاز، ژست عنصری که در حال مشاهده آن هستیم را به صورت نسبی اندازه‌گیری می‌کنیم.

در این بخش مطابق با اصطلاحات رایج از کلمه ردیابی برای هر دو فاز استفاده می‌کنیم و در ادامه روش‌های

رایج برای ردیابی که در جهت ثبت استفاده می‌شود را بیان می‌کنیم.

۳.۳ ردیابی مغناطیسی^۲

ردیابی مغناطیسی از خواص میدان‌های مغناطیسی به منظور محاسبه ژست یک گیرنده که به عنوان یک لنگر در دنیای واقعی شناخته می‌شوند، با توجه به فرستنده استفاده می‌کند. در این مدل، فرستنده یک میدان مغناطیسی را به صورت متناوب تولید می‌کند که توسط یک و یا چند حسگر این اطلاعات دریافت می‌شود. با محاسبه قطب^۳ و گرایش^۴ میدان مغناطیسی دریافت شده، ژست دریافت‌کننده با سرعت بالایی قابل محاسبه است. زمانی که از این معیار در سیستم واقعیت افزوده استفاده می‌کنیم، ردیاب مغناطیسی فرستنده به عنوان منشأ سیستم مختصات مجازی عمل می‌کند، و با نصب کردن یک دریافت‌کننده در عنصری که سعی در دیدن آن داریم، موقعیت و جهت آن قابل محاسبه است [۲۶].

ردیاب‌های مغناطیسی نرخ بروز رسانی بالایی دارند و همچنین دریافت‌کننده آن‌ها کوچک و سبک هستند. ولی باید توجه داشت که قدرت میدان مغناطیسی با مکعب فاصله رابطه عکس دارد و همچنین دقت آن با توان فاصله رابطه عکس دارد. همچنین ردیابی مغناطیسی دارای معایب دیگری نیز می‌باشد مثلاً مستعد نوسان^۴ اندازه‌گیری^۵ است و نسبت به مواد مغناطیسی و میدان‌های الکتریکی در محیط واقعی حساس است.

¹paper image marker

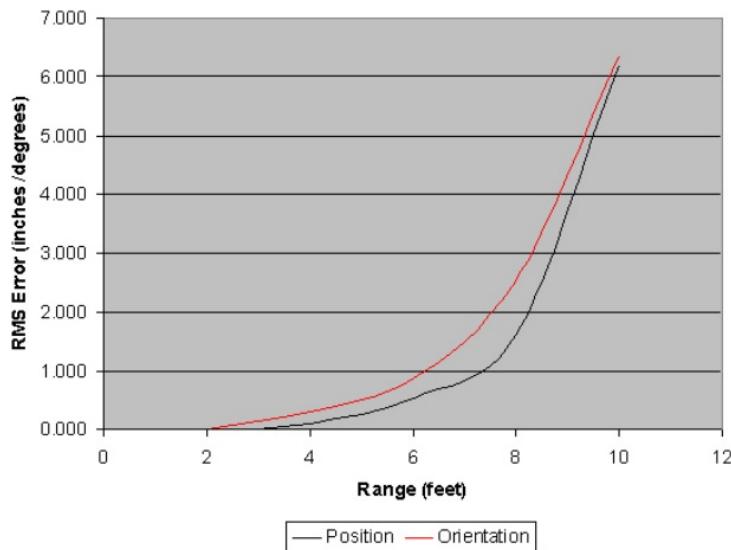
²Magnetic Tracking

³polarization

⁴orientation

⁵measurement jitter

Polhemus Magnetic Tracking Error



شکل ۳.۳: ارتباط فاصله با وضوح محاسبات در ردیابی مغناطیسی^۱

شکل ۳.۳ نشان دهنده وضوح در ردیابی مغناطیسی دستگاههای Polhemus است که تأثیر فاصله بین دریافت کننده و فرستنده را نمایش می‌دهد. همان‌طور که قابل مشاهده است در فاصله‌های پایین این خطاب سیار کم است اما با افزایش فاصله به صورت نمادی خط افزایش می‌ابد. ردیابی مغناطیسی در طیف وسیعی از سامانه‌های واقعیت افزوده استفاده شده است، مانند برنامه‌هایی در حوزه‌های تولید [۲۶]، نگهداری [۲۷]، سلامت [۲۸].

۴.۳ ردیابی بر اساس دید^۲

ردیابی بر اساس دید، یک روش است که شامل ثبت و ردیابی می‌شود درنتیجه در دسته ثبت پویا قرار می‌گیرد و با استفاده از این روش، ما ژست دوربین را با استفاده از گرفتن و پردازش اطلاعاتی که توسط حسگرهای نوری جمع‌آوری می‌شوند، انجام می‌دهیم. این حسگرهای نوری خود به ۳ بخش اصلی تقسیم می‌شوند: حسگرهای

²Vision Based Tracking

مادون قرمز^۱، حسگرهای نورهای قابل مشاهده^۲ و حسگرهای ساختار^۳ بعدی^۴.

رديابي بر اساس ديد، در سیستم‌های واقعیت افزوده بسیار محبوب شده‌اند به دلیل حداقل سخت‌افزارهای موردنیاز، بهبود قدرت محاسباتی دستگاه‌های مشتریان و همه‌گیر شدن دستگاه‌های قابل حمل مانند تلفن‌های همراه و رایانک‌های لوحی^۴ که دارای صفحه‌نمایش و دوربین می‌باشند درنتیجه برای سیستم‌های واقعیت افزوده بسیار ایده آل هستند.

در زیر بخش‌های بعدی در رابطه با حسگرهای مختلف در رديابي بر اساس ديد صحبت می‌کنيم و آن‌ها را بر اساس سخت‌افزاری که استفاده می‌کنند دسته‌بندی می‌کنيم.

۱.۴.۳ رديابي مادون قرمز^۵

این روش یکی از اولین روش‌های رديابي با استفاده از نور بوده است و اين روش نورهای منتشرشده و يا بازتاب نور را هدف قرار می‌دهد و به راحتی می‌تواند میزان شدت نور را با مقایسه در اطراف محیط به دست آورد [۲۹]. هدف که نوری را منتشر می‌کند نسبت به اثرات نامطلوب نور ضعیف محیط و يا سایه‌ها بسیار مقاوم است. این هدف‌ها همچنین می‌توانند به عنصری که قصد داریم با استفاده از دوربین آن را رديابي بکنیم وصل بشوند، به اين روش نگاه کردن بیرون از داخل^۶ [۳۰] گفته می‌شود و يا در محیط‌های بیرونی که دوربین به هدف وصل شده است با عنوان نگاه کردن داخل از بیرون^۷ شناخته می‌شود [۳۱].

با مقایسه حسگرها به اين نتیجه رسیده‌ایم که با پیکربندی نگاه کردن درون از بیرون، برای تشخیص جهت بسیار بهتر از پیکربندی نگاه کردن بیرون از درون عمل می‌کند. بسیاری از سیستم‌ها با استفاده از پیکربندی نگاه کردن درون از بیرون توسعه یافته‌اند. به طور معمول یک نمایشگر ثبت‌شده بر روی سر به همراه یک دوربین خارجی است و الئی‌دی‌های مادون قرمز بر روی سقف نصب شده‌اند شکل ۴.۳. با استفاده از الگوهایی که میدانیم و

¹Infrared Sensors

²Visible Light Sensors

³3D structure sensors

⁴tablets

⁵Infrared Tracking

⁶outside-looking-in

⁷inside-looking-out



شکل ۴.۳: چپ: شمایی نمادین از نگاه کردن درون از بیرون-وسط: الئی دی های نصب شده بر روی سقف-راست: ردیاب دوربین [۳۲]

اطلاعاتی که از الئی دی^۱ ها دریافت می کنیم، موقعیت و جهت سر کاربر را می توانیم تشخیص بدهیم [۳۲]. مشکل اصلی در پیکربندی نگاه کردن درون از بیرون، نیاز به نصب الائی دی ها در تمام محیط بیرون است و همچنین باید بر روی دستگاه نمایشگر، حسگرهایی برای تشخیص به دوربین موبایل اضافه بشوند که وزن قابل توجه ای دارند همچنین این حسگرها بسیار گران و پیچیده هستند.

۲.۴.۳ ردیابی نور قابل مشاهده^۲

raig ترین نوع حسگرهای نوری، حسگرهای نور مرئی هستند و در بسیاری از دوربین‌ها مانند دوربین‌های رایانه‌ها، تلفن‌های همراه و رایانک‌های لوحی می‌توان این حسگرها را پیدا کرد. برای سیستم‌های واقعیت افزوده که از فناوری دیدن از طریق ویدئو استفاده می‌کنند این سنسورها در هر دو حالت ضبط فیلم دنیای واقعی و نیز ثبت عناصر مجازی بر روی دنیای واقعی می‌توانند بسیار مفید واقع شوند.

روش‌های ردیابی که در سنسور نور قابل مشاهده استفاده می‌شوند می‌توانند به سه دسته تقسیم شوند. ردیابی ثابت^۳، ردیابی ویژگی‌های طبیعی^۴، ردیابی بر اساس مدل^۵. در ادامه به توضیح هر کدام می‌پردازیم.

• ردیابی ثابت

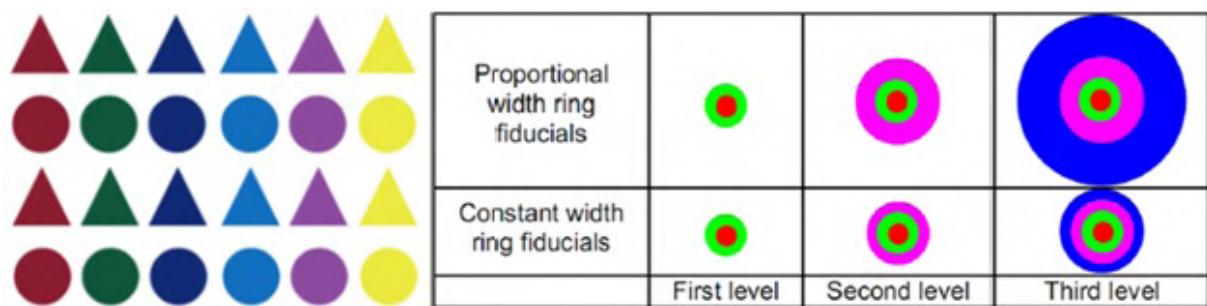
¹Light-Emitting Diode (LED)

²Visible Light Tracking

³Fiducial tracking

⁴Natural Feature tracking

⁵Model Based tracking

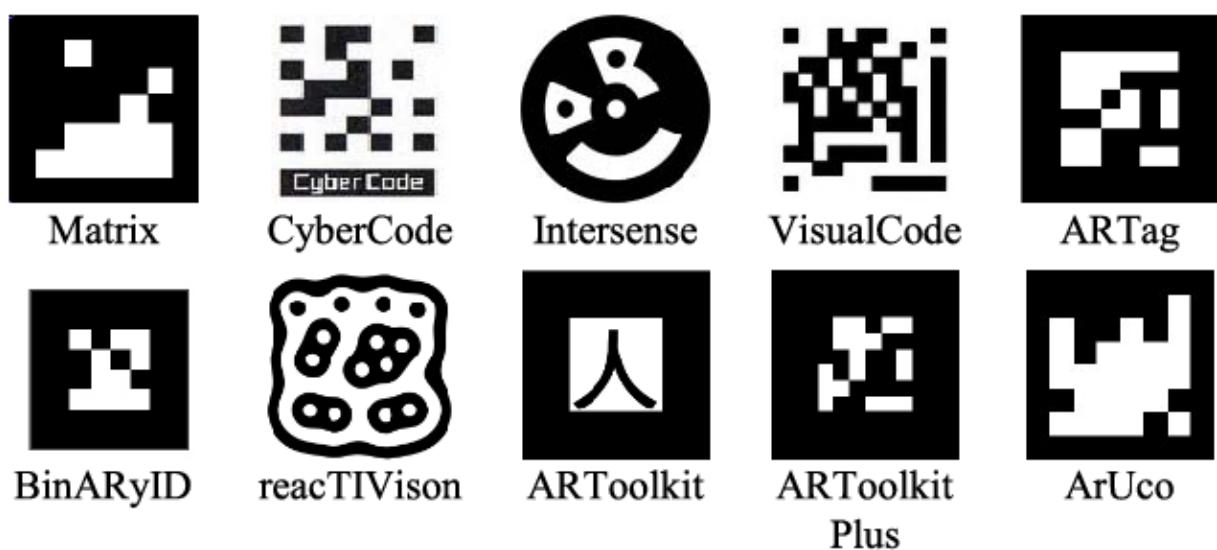


شکل ۵.۳: چپ: نشانه‌های رنگی ثابت-راست: استفاده از چند حلقه به ثابت‌ها [۳۳]

در این مدل، ما نشانه‌های ساختگی ثابتی را در نظر می‌گیریم و آن‌ها را برای ثبت کردن و ردیابی به محیط می‌دهیم. با توجه به برنامه و تکنولوژی که استفاده می‌کنیم پیچیدگی و گستره‌گی ثابت‌ها می‌توانند متفاوت باشند. در سیستم‌های اولیه از ال‌ئی‌های رنگی کوچک و یا تکه‌های کاغذ استفاده شده است که می‌توانستیم به محیط اضافه بکنیم و با استفاده از تطبیق رنگ آن‌ها را شناسایی بکنیم. اگر در صحنه دریافت شده توسط دوربین بتوانیم به اندازه کافی ثابت‌ها را شناسایی بکنیم، ژست دوربین قابل شناسایی است. از مزایای این روش می‌توان گفت که در اینجا محیط می‌تواند پویا باشد و برای پیدا کردن ژست دوربین فقط نیاز داریم که ثابت‌ها به محیط در زمان اجزا اضافه بشوند و با کمک آن‌ها موقعیت و جهت دوربین تشخیص داده می‌شود. با اضافه کردن خواص و پیچیدگی به ثابت‌ها مانند چند حلقه‌ای، می‌توان ثابت‌ها را در فواصل بیشتر نیز تشخیص داد شکل ۵.۳ [۳۳].

برای محاسبه موقعیت یک تماشاگر در دنیای واقعی حداقل باید ۴ نقطه از موقعیت‌ها را داشته باشیم و بدانیم. با استفاده از این ثابت‌های ساده، طراحی فضابه‌دقت باید مورد توجه قرار گیرد تا اطمینان حاصل شود که نقاط کافی در هر لحظه قابل مشاهده است اگر نیازهای ما برطرف نشد و نیاز به تلاش بیشتر داشتیم، باید توجه شود که می‌توان ثابت‌های بیشتری را به محیط اضافه کرد و باید موقعیت آن‌ها را در محیط به صورت دقیق داشته باشیم. یک راه جایگزین که دیگر نیازی به استفاده از چهار نقطه نباشد، این است که از ثابت‌های مسطح به شکل مربع که ۴ گوشه آن می‌تواند برای ما به عنوان چهار نقطه‌ای که باید موقعیت آن‌ها را بدانیم عمل کند.

سپس اطلاعات شناسایی اضافی که برای عملیات ثبت نیاز داریم، می‌تواند درون این مربع قرار بگیرد. با



شکل ۳: نمونه‌های مختلف ثابت‌های استفاده شده^۱

این روش می‌توان از چندین ثابت یکتا مختلف در یک برنامه استفاده کرد.

استفاده از ثابت‌های مربعی به خاطر راحتی در استفاده و نیز دقیق‌تر در تشخیص بسیار در فناوری واقعیت افزوده محبوب شد. یکی از محبوب‌ترین سیستم‌های ثابت‌های مربعی، ARToolkit است که تعداد بسیار زیادی پروژه موفق داشت و توانسته محبوب‌ترین ثابت‌ها را در دنیا ارائه بدهد [۳۴].

• ردیابی ویژگی‌های طبیعی

ثبت‌های مربعی توانستند مشکلاتی که در ثابت‌های رنگی بود را رفع کنند ولی هنوز مشکلات مربوط به خود را دارند، یکی از این مشکلات این است که نیاز دارند تا شکل محیط را تغییر بدهند که این کار ممکن است مطلوب و یا غیرممکن باشد، مخصوصاً وقتی که لنگر برای ما بالارزش است مانند یک نقاشی هنری که نمی‌توانیم به آن عنصری را اضافه بکنیم.

با توجه به افزایش قدرت دستگاه‌های استفاده شده برای فناوری واقعیت افزوده، امکان ثبت ژست دوربین به شکل بلادرنگ با توجه به ویژگی‌های طبیعی در محیط امکان‌پذیر است.

برای تشخیص ویژگی‌های منحصر به فردی که در محیط عکس‌های گرفته شده وجود دارد، مانند نقطه‌ها، گوش‌ها و تقاطع خطوط، از الگوریتم‌های پردازش تصویر پیچیده استفاده می‌شود.



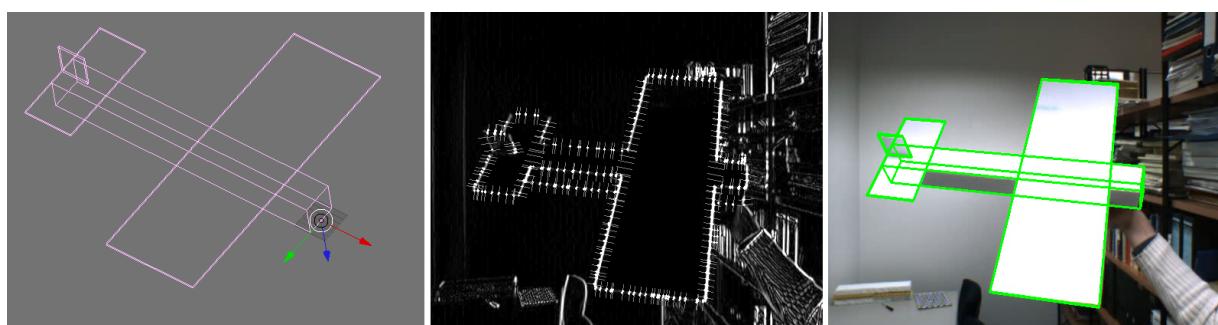
شکل ۷.۳: نمونه‌ای از ردیابی بر اساس ویژگی‌های طبیعی [۳۶]

برای هر یک از ویژگی‌های نامبرده شده یک "توصیفگر"^۱ محاسبه شده است که برای شناسایی و تفکیک این ویژگی‌ها به کار می‌رود. با تطابق دادن ویژگی‌های به دست آمده از درون صحنه، با ویژگی‌هایی که از عنصری که می‌خواهیم ردیابی بکنیم، سپس می‌توانیم با استفاده از الگوریتم‌های ساده که در روش ردیابی ثابت استفاده کرده‌ایم، ژست را تشخیص بدهیم [۳۵].

• ردیابی بر اساس مدل

اگرچه مدل‌های ردیابی بر اساس ثابت و ویژگی‌های طبیعی خیلی محبوب هستند، اما تلاش‌ها برای اینکه بتوانیم ردیابی را بر اساس ویژگی‌های ۳ بعدی عناصر در دنیا واقعی انجام بدهیم بسیار موردنظر است. این روش‌ها معمولاً به صورت ابتکاری هستند و در آن‌ها سعی شده است اجسام را بر اساس مدل ۳ بعدی آن‌ها شناسایی بکنیم و برای این کار از ترکیب ویژگی‌هایی مانند خط‌ها، دایره‌ها، استوانه‌ها و کره‌ها استفاده می‌شود [۳۷]. در این روش با استفاده از فیلتر کردن بر اساس ضلع‌ها و استخراج اطلاعات ساختاری عناصر از روی صحنه و تطبیق دادن این اطلاعات با مدل‌های اولیه، برای فهمیدن ژست بکار می‌رود [۳۸].

^۱descriptor



[۴۰] نمونه‌ای از ردیابی بر اساس مدل توسط شرکت OpenTL

برای به دست آوردن ردیابی قوی‌تر^۱ می‌توانیم ۲ روش ردیابی ویژگی‌های طبیعی و ردیابی بر اساس ضلع‌ها را با یکدیگر ترکیب کنیم [۳۹] و همچنین با این ترکیب می‌توانیم در فضاهای باز و محیط‌های بیرون عمل ردیابی را انجام دهیم [۳۴]. اخیراً توجه زیادی شده است که بتوانیم روشی داشته باشیم تا با استفاده از آن مارا قادر سازد به صورت همزمان یک نقشه از محیط واقعی را بسازیم و آن را به روزرسانی کنیم، و با استفاده از آن بتوانیم موقعیت را تشخیص بدهیم. ایده اصلی این کار با استفاده از روش "مکان‌یابی همزمان و ساختن نقشه"^۲ است که این روش اولین بار برای روبات‌ها طراحی شد [۴۱] و به آن‌ها راهنمایی می‌کند که چگونه مسیر خودشان را در محیط‌های ناشناخته پیدا بکنند. این روش برای سیستم‌های واقعیت افزوده سازگار شد و با کمک آن کاربر با استفاده از واقعیت افزوده می‌تواند در محیط‌های ناشناخته به مسیریابی بپردازد. همچنین این روش بهینه‌سازی شد و بانام "ردیابی و نقشه‌برداری همزمان (PTAM)"^۳ شناخته شد که در آن ردیابی دوربین و نقشه‌برداری به صورت جدا از هم کار می‌کردند. PTAM به صورت مخصوص فقط برای واقعیت افزوده طراحی شد و دقت ردیابی در آن بالا رفت [۴۲].

۳.۴.۳ ردیابی ساختارهای ۳ بعدی^۴

در سال‌های اخیر حسگرهای تجاری زیادی به بازار ارائه شدند که توانایی تشخیص ساختار ۳ بعدی از محیط را دارا بودند و همچنین بسیار مقرن به صرفه بودند، از نمونه‌های اولیه آن‌ها می‌توان به ماکروسافت کینکت^۵ اشاره

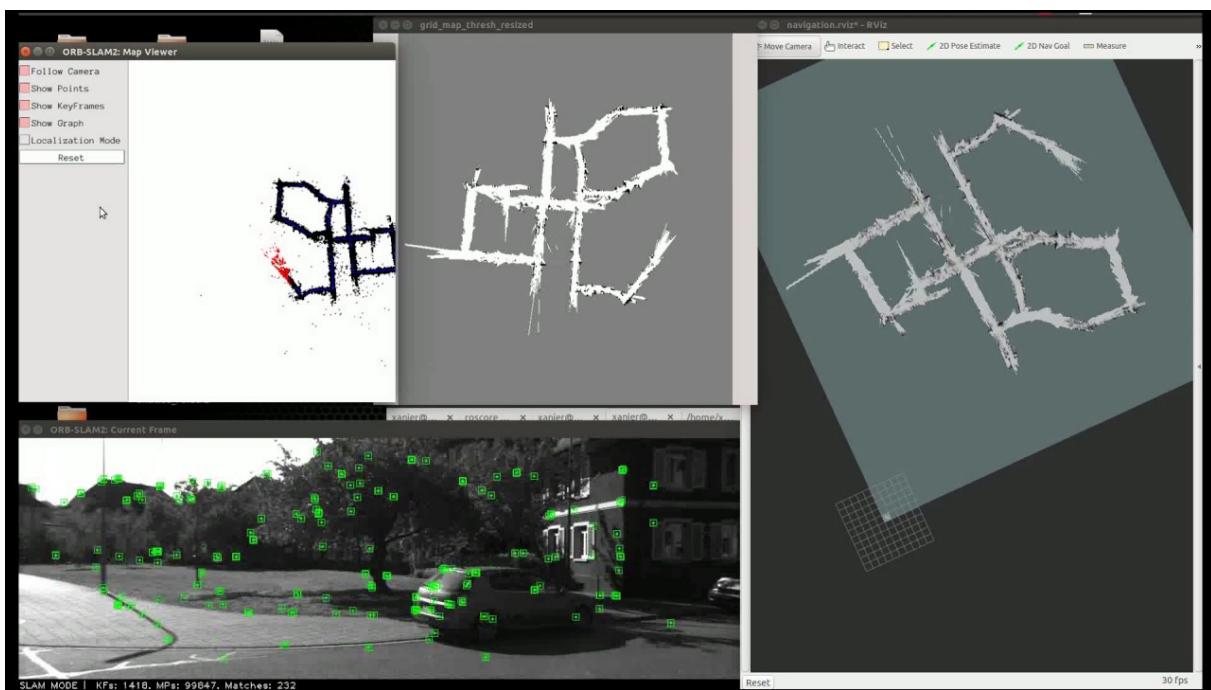
¹robustness

²SLAM (Simultaneous Localization and Map Building)

³Parallel Tracking and Mapping

⁴3D Structure Tracking

⁵Microsoft Kinect



[۴۳] شکل ۹.۳: نمونه‌ای از روش PTAM

کرد که شروع‌کننده این حسگرها بود [۴۴]. این حسگرها از تکنولوژی‌هایی مانند ساختار نور [۴۵] و یا زمان گریز^۱ [۴۶] برای به‌دست آوردن اطلاعات در مورد موقعیت‌های ۳ بعدی از نقاط درون صحنه استفاده می‌کنند. این فناوری‌های جدید، فرصت‌های جدیدی را برای ردیابی و نقشه‌برداری از محیط واقعی را با استفاده از اطلاعات عمق ایجاد کردند. بیشترین رویکردی که برای سیستم‌های واقعیت افزوده استفاده می‌شود در حال حاضر KinectFusion است که توسط شرکت ماکروسافت توسعه یافته است. KinectFusion از اطلاعات به‌دست‌آمده توسط سنسور عمق نور ساختار کینکت استفاده می‌کند تا با کیفیت بالا مدلی ۳ بعدی از عناصر واقعی و محیط به‌دست آورده و این مدل برای ردیابی ژست کینکت در محیط استفاده می‌کند. شکل ۱۰.۳ مثالی از KinectFusion را نشان می‌دهد [۴۷].

^۱time-of-flight



شکل ۱۰.۳: نمونه‌ای از ردیابی ساختارهای ۳ بعدی توسط کینکت ماکروسافت [۴۷]

۵.۳ ردیابی درونی^۱

ردیابی درونی از (واحد اندازه‌گیری درونی)^۲ استفاده می‌کند که شامل حسگرهایی مانند شتاب سنج^۳، ژیروسکوپ^۴ و مغناطیس سنج^۵ است که ابزارهای اندازه‌گیری خوانده می‌شوند، برای اندازه‌گیری جهت نسبی و سرعت وسیله موردنظر از این حسگرها استفاده می‌کنیم. این ابزارها با استفاده از جاذبه و تغییرات در سرعت جسم، جهت نسبی و مکان وسیله را اندازه‌گیری می‌کنند. معمولاً این نوع سنسورها در طول زمان دچار خطا می‌شوند و باعث ایجاد خطا در اندازه‌گیری مکان و جهت می‌شوند. به همین دلیل در کاربردهایی که نیاز به دقت بالای ردیابی دارند، نیاز است این روش با روش‌های مبتنی بر دید و یا دیگر روش‌های معرفی شده ترکیب شود [۱۹].

¹Inertial Tracking

²Inertial Measurement Unit (IMU)

³Accelerometers

⁴Gyroscopes

⁵Magnetometers

۶.۳ ردیابی براساس سیستم موقعیتیاب جهانی^۱

تکنولوژی سیستم موقعیتیاب جهانی اجازه ردیابی موقعیت را در محیط‌های بیرونی در بیشتر سطح کره زمین به ما می‌دهد. دقت متوسط سیستم موقعیتیاب جهانی حدود ۳ متر می‌باشد و با پیشرفت‌های صورت گرفته درون فناوری ماهواره‌ها، رو به بهبود است. ردیابی بر اساس سیستم موقعیتیاب جهانی، در بسیاری از برنامه‌ها بکار رفته است از جمله برنامه‌های نظامی، بازی و یا تاریخی.

باید توجه داشت در این مدل از ردیابی، دقت پایین است و فقط با کمک آن می‌توان موقعیت را ردیابی کرد و نسبت به جهت هیچ حرفی نمی‌توان زد با این وجود در برنامه‌هایی که دقت برای ما از اهمیت کمتری برخوردار است و یا برنامه‌هایی که از ردیابی ترکیبی استفاده می‌کنند، می‌توان از این مدل ردیابی استفاده نمود.

۷.۳ ردیابی ترکیبی^۲

ردیابی ترکیبی، اطلاعات به دست آمده از چند حسگر را با یکدیگر ترکیب می‌کند و باعث می‌شود دقت به نسبت اطلاعات به دست آمده از یک حسگر بالاتر رود و همچنین مشکلات موجود در بعضی از روش‌های گفته شده را پوشش می‌دهد.

اغلب برنامه‌هایی که بر اساس ردیابی نوری هستند، از ردیابی مغناطیسی و یا ردیابی درونی نیز استفاده می‌کنند. این کار به سیستم اجازه می‌دهد تا نوسانات حاصل از ردیابی نوری را کمتر بکند. هنگامی که حسگرهای با نرخ به روزرسانی بالا و با قابلیت اطمینان بالا استفاده شوند می‌توانند مشکلات به روزرسانی گرافیک را برطرف بکنند و نیز باعث بالا رفتن دقت در محاسبات ژست بشوند.

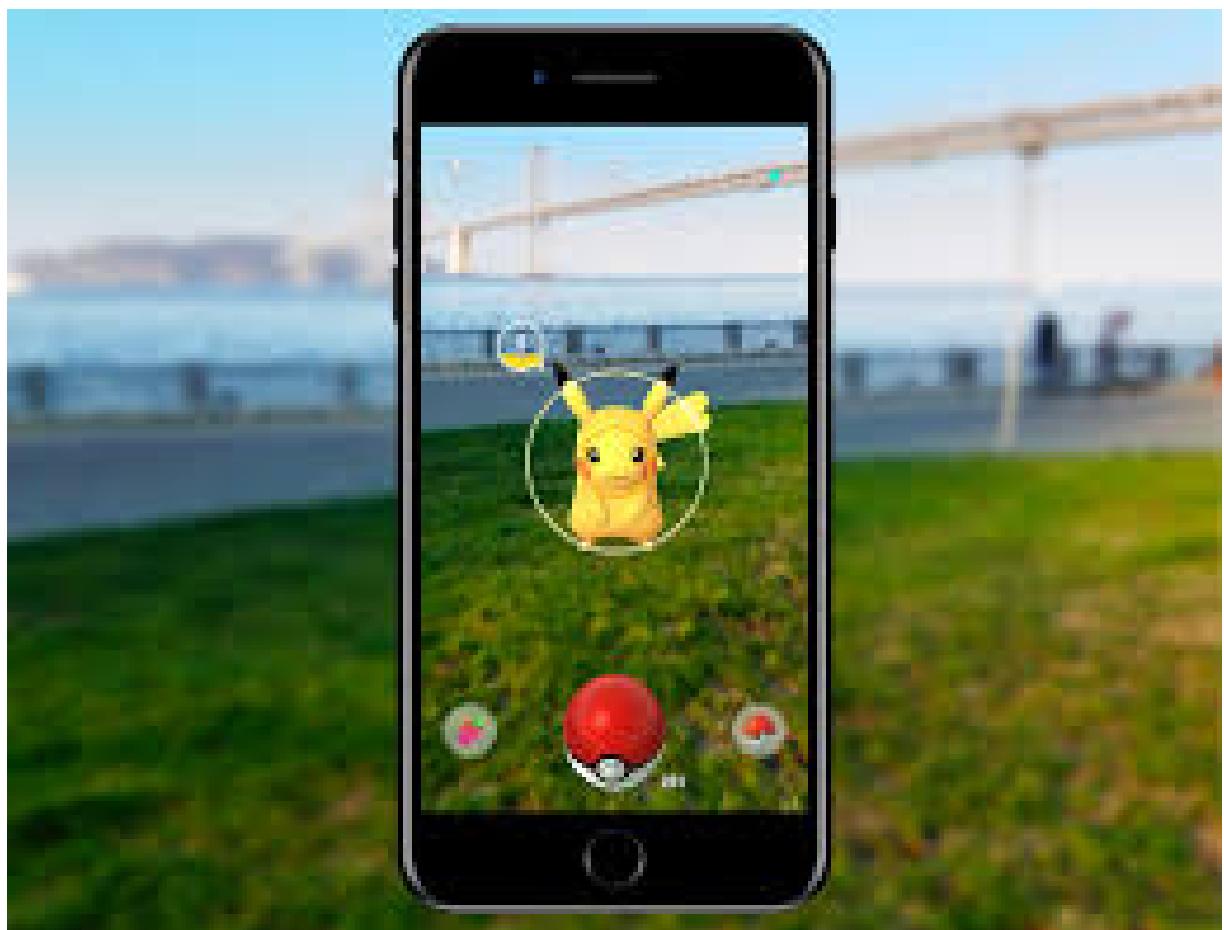
به عنوان یک مزیت دیگر می‌توان به این نکته اشاره کرد که ردیابی‌های مغناطیسی و درونی، قادر خود دید هستند و از آن‌ها برای بالا بردن محدوده استفاده از واقعیت افزوده می‌توان استفاده کرد.

همان‌طور که در شکل ۱۲.۳ می‌بینیم، با استفاده از ردیابی ترکیبی دقت بسیار بالاتر آمده است.

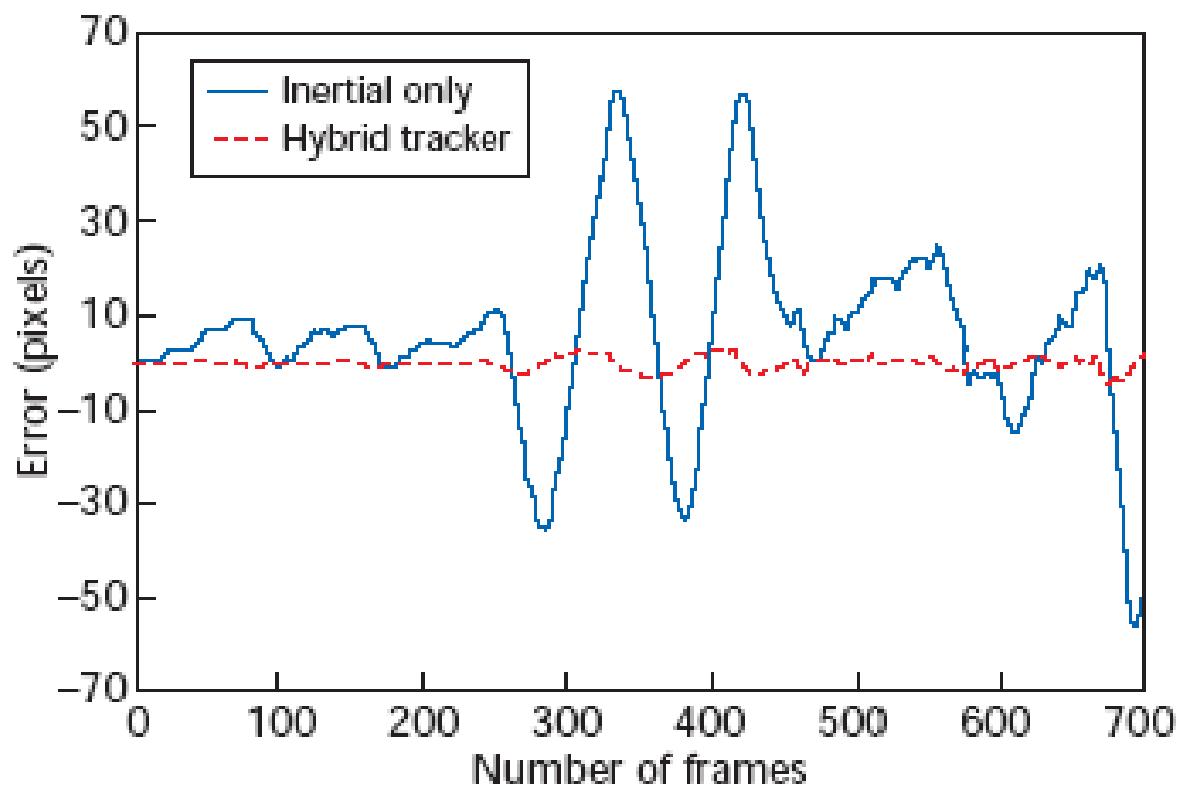
به خاطر دقت پایین و قادر جهت بودن در ردیابی بر اساس سیستم موقعیتیاب جهانی، این نوع ردیابی در

¹GPS Tracking

²Hybrid Tracking



شکل ۱۱.۳: نمونه‌ای از برنامه‌هایی که درروش ترکیبی از ردیابی بر اساس سیستم موقعیت‌یاب جهانی استفاده کرده است [۴۸]



شکل ۱۲.۳: مقایسه سیستم ترکیبی [۴۸]

بیشتر موارد با ردیابی‌های دیگر ترکیب می‌شود.

در دستگاه‌های قابل حمل مانند تلفن‌های همراه و یا رایانک‌های لوحی، فرصت‌های جدیدی برای استفاده از ردیابی ترکیبی به دست آمد. بسیاری از این دستگاه‌ها شامل دوربین، شتاب‌سنج، زیروسکوپ، سیستم موقعیت‌یاب جهانی و شبکه بدون سیم هستند که به ردیابی ترکیبی بسیار کمک می‌کند. یکی از مشکلات سیستم موقعیت‌یاب جهانی، استفاده از آن درون ساختمان‌ها است که با استفاده از شبکه بی‌سیم می‌توان به موقعیت‌یابی آن کمک کرد و دقت را بالا برد.

۸.۳ خلاصه

در این بخش ما روش‌های گوناگون ردیابی در واقعیت افزوده را شرح دادیم که با کمک آن‌ها سعی می‌شود تا عناصر مجازی در دنیای واقعی قرار بگیرند. در جدول ۱.۳ به خلاصه مزیت‌ها و معایب هر یک از روش‌ها آورده شده است. با توجه به معایب روش‌ها، برای داشتن سیستم واقعیت افزوده قابل اعتماد، نیاز داریم تا از روش ترکیبی استفاده بکنیم و معایب هر روش را با استفاده از روشی دیگر بپوشانیم.

معایب	مزایا	محیط	محدوده	وش
گران است - با افزایش فاصله دقت بصورت چند جمله‌ای کاهش میابد	دقت بالا در فواصل نزدیک	دروزی و بیروزی	متوسط	(ردیابی مغناطیسی
نیاز به آماده سازی محیط دارد	دقت بالا	دروزی	کم	(ردیابی مادون قرمز
نیاز به ایجاد تغییر در لنگر دارد	دقت بالا	دروزی و بیروزی	کم	(ردیابی ثابت
نسبت به تغییرات نور حساس است	دقت بالا	دروزی و بیروزی	کم	(ردیابی ویزک های طبیعی
فقط برای مدل هایی با شباہت بالا کاربرد دارد	دقت بالا	دروزی و بیروزی	کم	(ردیابی بر اساس مدل
دقت در فواصل زیاد بد - محدوده خیلی کم	تشخیص به صورت ۲ بعد - دقت در فواصل نزدیک خیلی خوب	خیلی کم	دروزی	(ردیابی ساختارهای ۳ بعدی
محدوده کم - عمر پایین حسگرها	دقت بسیار بالا	خیلی کم	دروزی	(ردیابی درونی
دقت پایین - عملکرد پایین درون ساختمانها	ردیابی بر روی کل فضای زمین	زیاد	بیروزی	(ردیابی براساس سیستم موقعیت یاب جهانی
می تواند مزایای هر روشی را شامل شود	ردیابی ترکیبی	زیاد	دروزی و بیروزی	

جدول ۱.۳: مقایسه روش‌های ردیابی

مراجع

- [1] M. F. Nassir Navab and C. Bichlmeier, "Laparoscopic virtual mirror new interaction paradigm for monitor based augmented reality," *IEEE Virtual Reality Conference*, vol.07, p.43-50, 2007.
- [2] M. Serino, K. Cordrey, L. McLaughlin, and R. L. Milanaik, "Poké mon go and augmented virtual reality games : a cautionary commentary for parents and pediatricians," *Current opinion in pediatrics*, vol.28, no.5, pp.673-677, 2016.
- [3] M. Fjeld and B. M. Voegli, "Augmented chemistry : An interactive educational workbench," *Mixed and Augmented Reality , ISMAR*, vol.45(1), p.259-321, 2002.
- [4] J. Brooker, "The polytechnic ghost : Pepper's ghost, metempsychosis and the magic lantern at the royal polytechnic institution," *Early Popular Visual Culture*, vol.5(2), p.189-206, 2007.
- [5] I. E. Sutherland, "Sketch pad a man-machine graphical communication system," *ACM, In Proceedings of the SHARE design automation workshop*, p.6-329, 1964.
- [6] I. E. Sutherland, "A head-mounted three dimensional display," *ACM, In Proceedings of the December 9- 11, 1968, fall joint computer conference*, p.757-764, 1968.
- [7] T. A. Furness, "The application of head-mounted displays to airborne reconnaissance and weapon delivery," *Technical Report TR-69-241, Wright-Patterson Air Force Base, OH: U.S. Air Force Avionics Laboratory*, 1969.
- [8] T. A. Furness, "The super cockpit and its human factors challenges," *Proceedings of the Human Factors and Ergonomics Society Annual Meeting*, vol.30(1), p.48-52, 1986.
- [9] G. B. H. B.-L. D. G. F. W. Kangsoo Kim, Mark Billinghurst, "Revisiting trends in augmented reality research : A review of the 2nd decade of ismar (2008-2017)," *IEEE Transactions on Visualization and Computer Graphics*, 2018.
- [10] R. T. Azuma, "A survey of augmented reality," *Teleoperators and Virtual Environments*, vol.6, no.4, pp.355-385, 1992.

- [11] J. Rekimoto and K. Nagao, "The world through the computer : Computer augmented interaction with real world environments," *ACM, In Proceedings of the 8th annual ACM symposium on User interface and software technology*, p.29-36, 1995.
- [12] P. Milgram and F. Kishino, "taxonomy of mixed reality visual displays," *IEICE TRANSACTIONS on Information and Systems*, vol.77, no.12, p.1321-1329, 1994.
- [13] R. Palmarini, J. A. Erkoyuncu, R. Roy, and H. Torabmostaedi, "A systematic review of augmented reality applications in maintenance," *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*, vol.49, pp.215-228, 2018.
- [14] M. P. Ruffner, Y. Yu, and D. L. Lau, "Structured light smart camera for spatial augmented reality applications," vol.10932, p.109320J, 2019.
- [15] J. J. L. J. Doug A Bowman, Ernst Kruijff and I. Poupyrev, "3d user interfaces : theory and practice," *Addison-Wesley*, 2004.
- [16] T. Moser, M. Hohlagschwandtner, G. Kormann-Hainzl, S. Po lzbauer, and J. Wolfartsberger, "Mixed reality applications in industry: Challenges and research areas," pp.95-105, 2019.
- [17] G. W. R. Jae Yeol Lee and D. W. Seo, "Hand gesture-based tangible interactions for manipulating virtual objects in a mixed reality environment," *The International Journal of Advanced Manufacturing Technology*, vol.51, p.1069-1082, 2010.
- [18] W. B. R. G. Minkyung Lee, Mark Billinghurst and W. Woo, "A usability study of multimodal input in an augmented reality environment," *Virtual Reality*, vol.17, no.4, p.293-305, 2013.
- [19] A. C. M. Billinghurst and G. Lee, "A survey of augmented reality," *Found. Trends® Human-Computer Interact*, vol.8, no.2-3, p.73-272, 2015.
- [20] D. X. H. Y. Y. Tian, Y. Long and J. Zhang, "Handling occlusions in augmented reality based on 3d reconstruction method," *Neurocomputing*, vol.156, p.96-104, 2015.
- [21] Y. K. K. Kiyokawa and H. Ohno, "An optical see-through display for mutual occlusion with a real-time stereovision system," *Comput. Graph*, vol.25, no.5, p.765-779, 2001.
- [22] K.-L. L. R. Raskar, G. Welch and D. Bandyopadhyay, "Shader lamps : Animating real objects with image-based illumination," *S. J. Gortler and K. Myszkowski, Eds. Vienna: Springer Vienna*, p.89-102, 2001.
- [23] P. Mistry and P. Maes, "Sixthsense: A wearable gestural interface," *in ACM SIGGRAPH ASIA 2009 Sketches on- SIGGRAPH ASIA*, p.1, 2009.

- [24] D. M. Krum, E. A. Suma, and M. Bolas, "Augmented reality using personal projection and retroreflection," *Personal and Ubiquitous Computing*, vol.16, no.1, pp.17-26, 2012.
- [25] S. Siltanen. *Theory and applications of marker-based augmented reality*. VTT, 2012.
- [26] T. P. Caudell and D. W. Mizell, "Augmented reality: An application of heads-up display technology to manual manufacturing processes," in *Proceedings of the twenty-fifth Hawaii international conference on system sciences*, vol.2, pp.659-669, IEEE, 1992.
- [27] S. Feiner, B. Macintyre, and D. Seligmann, "Knowledge-based augmented reality," *Communications of the ACM*, vol.36, no.7, pp.53-62, 1993.
- [28] M. Bajura, H. Fuchs, and R. Ohbuchi, "Merging virtual objects with the real world: Seeing ultrasound imagery within the patient," *ACM SIGGRAPH Computer Graphics*, vol.26, no.2, pp.203-210, 1992.
- [29] M. Bajura and U. Neumann, "Dynamic registration correction in augmented-reality systems," in *Proceedings Virtual Reality Annual International Symposium 95*, pp.189-196, IEEE, 1995.
- [30] M. Ribo, A. Pinz, and A. L. Fuhrmann, "A new optical tracking system for virtual and augmented reality applications," in *IMTC 2001. Proceedings of the 18th IEEE Instrumentation and Measurement Technology Conference. Rediscovering Measurement in the Age of Informatics (Cat. No. 01CH 37188)*, vol.3, pp.1932-1936, IEEE, 2001.
- [31] S. Gottschalk and J. F. Hughes, "Autocalibration for virtual environments tracking hardware," in *Proceedings of the 20th annual conference on Computer graphics and interactive techniques*, pp.65-72, ACM, 1993.
- [32] G. Welch, G. Bishop, L. Vicci, S. Brumback, K. Keller, et al., "The hiball tracker: High-performance wide-area tracking for virtual and augmented environments," in *Proceedings of the ACM symposium on Virtual reality software and technology*, pp.1-ff, ACM, 1999.
- [33] Y. Cho, J. Lee, and U. Neumann, "A multi-ring color fiducial system and an intensity-invariant detection method for scalable fiducial-tracking augmented reality," in *In IWAR*, Citeseer, 1998.
- [34] A. I. Comport, E. Marchand, M. Pressigout, and F. Chaumette, "Real-time markerless tracking for augmented reality: the virtual visual servoing framework," *IEEE Transactions on visualization and computer graphics*, vol.12, no.4, pp.615-628, 2006.
- [35] A. Alahi, R. Ortiz, and P. Vandergheynst, "Freak: Fast retina keypoint," in *2012 IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition*, pp.510-517, Ieee, 2012.

- [36] "natural-feature-tracking," <https://codefluegel.com/en/beginners-guide-augmented-reality/natural-feature-tracking>.
- [37] A. I. Comport, E. Marchand, and F. Chaumette, "A real-time tracker for markerless augmented reality," in *Proceedings of the 2nd IEEE/ ACM International Symposium on Mixed and Augmented Reality*, p.36, IEEE Computer Society, 2003.
- [38] H. Wuest, F. Vial, and D. Stricker, "Adaptive line tracking with multiple hypotheses for augmented reality," in *Proceedings of the 4th IEEE/ ACM International Symposium on Mixed and Augmented Reality*, pp.62-69, IEEE Computer Society, 2005.
- [39] L. Vacchetti, V. Lepetit, and P. Fua, "Fusing online and offline information for stable 3d tracking in real-time," in *2003 IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition, 2003. Proceedings.*, vol.2, pp.II-241, IEEE, 2003.
- [40] "Model-based-tracking," <http://www.opentl.org/>.
- [41] M. G. Dissanayake, P. Newman, S. Clark, H. F. Durrant-Whyte, and M. Csorba, "A solution to the simultaneous localization and map building (slam) problem," *IEEE Transactions on robotics and automation*, vol.17, no.3, pp.229-241, 2001.
- [42] A. J. Davison, I. D. Reid, N. D. Molton, and O. Stasse, "Monoslam : Real-time single camera slam," *IEEE Transactions on Pattern Analysis & Machine Intelligence*, no.6, pp.1052-1067, 2007.
- [43] R. Mur-Artal and J. D. Tardos, "ORB-SLAM2 : an open-source SLAM system for monocular, stereo and RGB-D cameras," *arXiv preprint arXiv:1610.06475*, 2016.
- [44] Z. Zhang, "Microsoft kinect sensor and its effect," *IEEE multimedia*, vol.19, no.2, pp.4-10, 2012.
- [45] D. Scharstein and R. Szeliski, "High-accuracy stereo depth maps using structured light," in *2003 IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition, 2003. Proceedings.*, vol.1, pp.I-I, IEEE, 2003.
- [46] S. B. Gokturk, H. Yalcin, and C. Bamji, "A time-of-flight depth sensor-system description, issues and solutions," in *2004 Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Workshop*, pp.35-35, IEEE, 2004.
- [47] S. Izadi, D. Kim, O. Hilliges, D. Molyneaux, R. Newcombe, P. Kohli, J. Shotton, S. Hodges, D. Freeman, A. Davison, *et al.*, "Kinectfusion : real-time 3d reconstruction and interaction using a moving depth camera," in *Proceedings of the 24th annual ACM symposium on User interface software and technology*, pp.559-568, ACM, 2011.
- [48] "Poké mon go," <https://www.pokemongo.com/en-us>.

واژه‌نامه انگلیسی به فارسی

Word	کلمه
Word 2	کلمه ۲
Word 3	کلمه ۳

واژه‌نامه فارسی به انگلیسی

word 1	کلمه ۱
word 2	کلمه ۲
word 3	کلمه ۳

Abstract:

This is Abstract in English.

Keywords: Word1, Word2, Word3



Shahid Beheshti University

Faculty of Computer Science & Engineering

Review and evaluate rendering strategies in Augmented Reality

By

Mohsen Navazani

A THESIS SUBMITTED
FOR THE DEGREE OF
MASTER OF SCIENCE

Supervisor:

Dr. Mojtaba Vahidi Asl

2019