

Projektdokumentation

MARc

Mixed Reality **A**rchitecture **C**omposer

von

Laura Anger	(Matrikelnr. 11086356)
Vera Brockmeyer	(Matrikelnr. xxxxxxxxxxxx)
Paul Berning	(Matrikelnr. xxxxxxxxxxxx)
Lukas Kolhagen	(Matrikelnr. 11084355)

Durchgeführt im
Master Medientechnologie
im **SS 2016** und **WS 2016/17**

Betreuer:

Prof. Dr. Stefan Michael Grünvogel
Institut für Medien- und Phototechnik

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	4
1.1	Anwendungskontext	4
1.2	Projektziel	4
2	Grundlagen	4
3	Projektmanagement	4
4	Materialien	4
4.1	Hardware	4
4.1.1	Computer zur Ausführung der Unity-Simulation	4
4.1.2	Computer zur Ausführung der Tracking-Anwendung	5
4.1.3	HTC Vive	5
4.1.4	Spielfeldkamera	5
4.1.5	Leap Motion	5
4.2	Marker	6
4.2.1	ArUco Marker	6
4.2.2	Trackingmarker	6
4.3	Obsolete Hardware	6
4.3.1	Ovrvision Pro	7
4.3.2	Webcam	8
4.4	Software	8
4.4.1	Unity	8
4.4.2	Visual Studio	8
4.4.3	OpenCV	8
4.4.4	Ovrvision Pro SDK	8
4.4.5	Leap Motion SDK	8
4.4.6	Orion Beta Software	9
4.4.7	uEye SDK	9
4.4.8	Steam VR	9
5	System	10
5.1	Starten des Systems	10

5.2	Menüführung	10
5.3	Kalibrierung	11
5.3.1	Kamerakalibrierung	11
5.3.2	Kalibrierung des Arbeitsbereichs	11
6	Auswertung	11
6.1	Testing durch unerfahrene Benutzer	11
6.2	Testing durch Architekten	11
7	Zusammenfassung	11

1 Einleitung

Virtuelle und erweiterte Realität ist bereits seit einiger Zeit in aller Munde. Mit dem Erscheinen von Oculus Rift, HTC Vive und anderen Virtual-Reality-Headsets rückt eine neue Art der Immersion beim Genuss von Videospielen in greifbare Nähe.

Wenn es jedoch um die Nutzung dieser Technologien zur Effizienzsteigerung in professionellen Umgebungen geht, so sind verfügbare Anwendungen bisher noch Mangelware. Die Entwicklung von MARC, einem Mixed-Reality-System für die architektonische Planung bei Siedlungsbauten, soll dies ändern.

1.1 Anwendungskontext

Die frühe Konzeptionierung zur Erschließung von Wohngebieten findet heute in Architekturbüros meist noch so statt wie vor [??] Jahren. Dazu werden simple Modelle aus leicht zu verarbeitenden Materialien – wie etwa Styropor – erstellt und als Platzhalter für die zu planenden Gebäude bei dem Entwurf verwendet.

Diese Herangehensweise macht Änderungen an den Gebäuden aufwendig und führt zu dem Umstand, dass ein bestimmter Zustand der Planung nur umständlich wiederhergestellt werden kann – zum Beispiel durch Fotografieren und späteren manuellen Wiederaufbau.

1.2 Projektziel

2 Grundlagen

- Wissenschaftlicher Stand

3 Projektmanagement

4 Materialien

4.1 Hardware

Zur Ausführung der MARC-Software sind diverse Hardware-Komponenten Voraussetzung. Diese Komponenten werden nachfolgend beschrieben und deren Kontext im System näher erläutert.

4.1.1 Computer zur Ausführung der Unity-Simulation

Die Anwendung, welche aus Unity^[7] heraus erstellt wurde, benötigt einen Host-Computer, welcher sowohl mit dem HTC Vive Head-Mounted Display kompatibel,

als auch leistungsstark genug sein muss, um das Rendering der Simulation mit ausreichend hoher Bildrate ausführen zu können.

4.1.2 Computer zur Ausführung der Tracking-Anwendung

4.1.3 HTC Vive

Bei der HTC Vive handelt es sich um ein Head-Mounted Display, welches von HTC in Kooperation mit Valve^[8] produziert wird. Vorgestellt wurde dieses am 1. März 2015 im Vorfeld der Mobile World Congress^[4].

Laura

Die Auflösung des Displays beträgt insgesamt 2160×1200 Pixel, was 1080×1200 Pixeln pro Auge entspricht. Die Brille bietet ein Sichtfeld von bis zu 110° bei einer Bildwiederholrate von 90 Hz ^[1]. Zur Positionsbestimmung im Raum wird die Lighthousetechnologie von Valve genutzt. Zusätzlich sind neben einem Gyrosensor auch ein Beschleunigungsmesser und ein Laser-Positionsmesser verbaut. Mittels speziellen Game-Controllern wird eine Interaktion mit virtuellen Objekten ermöglicht. Die eingebaute Frontkamera wird für dieses Projekt nicht verwendet. Stattdessen wird auf die Ovrvision Pro zurückgegriffen, die im Folgenden in 4.3.1 beschrieben wird.

4.1.4 Spielfeldkamera

IDS uEye 164xLE

Vera

4.1.5 Leap Motion

Bei der Leap Motion^[2] handelt es sich um ein $7,6 \times 3 \times 1,3\text{ cm}$ großes Gerät, welches es mit Hilfe von Sensoren möglich macht, Hand- und Fingerbewegungen als Eingabemöglichkeit zu nutzen. Die Idee dahinter ist, eine Eingabegerät analog zu Maus zu schaffen, welches keinen direkten Kontakt bzw. keine Berührung benötigt. Hergestellt wird die Leap Motion von der Firma Leap Motion, Inc., die ihren Hauptsitz in Amerika hat. Gegründet wurde die Firma am 1. November 2010.

Laura

Wie auf Abbildung 2 erahnt werden kann, besteht das Gerät im wesentlichen aus zwei integrierten weitwinkel Kameras und drei einfachen Infrarot LEDs. Die LEDs haben jeweils eine Wellenlänge von 850 nm . Der durch die beiden Kameras aufgespannte Interaktionsraum der Leap Motion ähnelt einer umgedrehten Pyramide, mit einem Flächeninhalt von knapp 243 cm^2 .

Für das Projekt wurde die Orion beta software, die in 4.4.6 näher beschrieben wird. Diese Software ermöglicht unter anderem eine Erweiterung der Reichweite der Leap Motion von 60 cm auf 80 cm . Diese Reichweite ist durch die Ausbreitung der LED Lichter räumlich begrenzt. Die Lichtintensität der LEDs ist wiederum durch den maximalen Strom, der über die USB-Verbindung fließt beschränkt.

4.2 Marker

Laura

4.2.1 ArUco Marker

Da sowohl für die Marker, die für den eigentlichen Trackingalgorithmus verwendet werden, als auch für sämtliche Marker, die zur Kalibrierung des Systems zum Einsatz kommen ArUco Marker verwendet werden, werden diese im Folgenden kurz erläutert. ArUco Marker bestehen ähnlich wie QR-Codes aus einer zweidimensionalen Matrix, aus schwarzen und weißen Quadraten, die die kodierten Daten binär darstellen. Die ArUco Bibliothek kann für Augmented Reality Anwendungen genutzt werden und basiert ausschließlich auf der OpenCV Bibliothek.

Laura

4.2.2 Trackingmarker

Das System umfasst zwölf Marker über die das Tracking realisiert wird. Alle Marker stimmen in Form und Farbe, sowie Material und Oberflächenbeschaffenheit überein. Sie sind würfelförmig und haben eine Kantenlänge von 46 mm . Die Kanten sind in einem Winkel von 45° angefast. Die Marker bestehen aus Aluminium, welches glasperlgestrahlt ist um eine matte Oberfläche zu erzeugen. Auf die Oberseite des Markers ist mittig ein grünes Quadrat mit einer Kantenlänge von 40 mm aufgebracht. Auf diesem ist, ebenfalls mittig, ein 35 mm großer ARUCO-Marker, welcher aus dem DICT_4X4_50 generiert wurde und einen Rand von einem bit hat. Jeder Marker hat einen einzigartigen ARUCO-Marker, der einer Id von 1–12 entspricht.

Laura

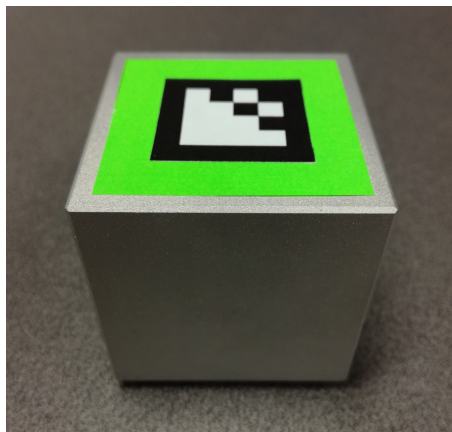


Abbildung 1: Trackingmarker mit der ID ??.

4.3 Obsolete Hardware

Im Laufe eines Projekts nach Art von MArC ist es kaum vermeidbar, dass die gesetzten Projektziele reevaluiert werden müssen. Die Gründe hierfür können vielfältig sein. Beispielsweise könnte die Fertigstellung eines bestimmten Teils des Projekts

Örtliche Auflösung pro Auge	Zeitliche Auflösung	Bildwinkel	
		Horizontal	Vertikal
2560×1920	15 fps	115°	105°
1920×1080	30 fps	87°	60°
1280×960	45 fps	115°	105°
1280×800	60 fps	115°	90°
960×950	60 fps	100°	98°
640×480	90 fps	115°	105°
320×240	120 fps	115°	105°

Tabelle 1: Bildmodi der Ovrvision Pro Stereokamera.^[6]

deutlich länger gedauert haben als geplant, oder es könnte sich herausgestellt haben, dass bestimmte Komponenten zueinander nicht kompatibel sind.

Im vorliegenden Projekt trat eine Kombination der beiden oben genannten Gründe auf. Das Betreiben der Ovrvision Pro am USB-Bus verschiedener während der Entwicklung verwendeter Rechner stellte sich als unberechenbar und damit leider unbenutzbar heraus. Die Kamera sorgte während der Ausführung von Unity dafür, dass mit allen anderen Geräten, die ebenfalls per USB angeschlossen waren, unterschiedlichste Probleme auftraten. Als die Situation nach dem Verbinden der Kamera in der teilweisen Zerstörung eines Mainboards gipfelte, wurde die Entscheidung getroffen, die Ovrvision nicht länger als Gerät in der Entwicklung zu verwenden.

Stattdessen war zu diesem Zeitpunkt die Idee, eine gewöhnliche Webcam zu verwenden, um die Realisierung von Augmented Reality dennoch zu ermöglichen, wenn auch ohne den Stereo-3D-Effekt, welchen die Ovrvision nativ bereitgestellt hätte.

Im weiteren Verlauf des Projekts führte eine lange Zeit ungeklärte, starke Abweichung der Positionen der realen und virtuellen Marker zur Neuordnung der Projektprioritäten. Dies hatte zur Folge, dass letztendlich auch die Webcam als Plattform für die Umsetzung der AR-Fähigkeiten von MARC aufgegeben wurde.

Nachfolgend werden die Eigenschaften und technischen Daten beider Geräte kurz beschrieben.

4.3.1 Ovrvision Pro

Die Ovrvision Pro ist eine kompakte Stereokamera, welche über USB 3.0 mit dem Rechner verbunden werden kann^[5]. Sie ist kompatibel mit Programmen wie Unity, welches für das Projekt benutzt wurde und in 4.4.1 beschrieben wird.

Die Bildmodi der Kamera sind in Tabelle 1 aufgeführt.



Abbildung 2: Explosionszeichnung der Leap Motion.^[3]

4.3.2 Webcam

4.4 Software

4.4.1 Unity

4.4.2 Visual Studio

Paul
oder
Lu-
kas

Laura

4.4.3 OpenCV

Wo führen wir die dlls auf die du erzeugt hast??

Vera

4.4.4 Ovrvision Pro SDK

4.4.5 Leap Motion SDK

Paul
oder
Lu-
kas

Laura

Once the image data is streamed to your computer, it's time for some heavy mathematical lifting. Despite popular misconceptions, the Leap Motion Controller doesn't generate a depth map – instead it applies advanced algorithms to the raw sensor data.

The Leap Motion Service is the software on your computer that processes the images. After compensating for background objects (such as heads) and ambient environ-

mental lighting, the images are analyzed to reconstruct a 3D representation of what the device sees.

Next, the tracking layer matches the data to extract tracking information such as fingers and tools. Our tracking algorithms interpret the 3D data and infer the positions of occluded objects. Filtering techniques are applied to ensure smooth temporal coherence of the data. The Leap Motion Service then feeds the results – expressed as a series of frames, or snapshots, containing all of the tracking data – into a transport protocol.

Through this protocol, the service communicates with the Leap Motion Control Panel, as well as native and web client libraries, through a local socket connection (TCP for native, WebSocket for web). The client library organizes the data into an object-oriented API structure, manages frame history, and provides helper functions and classes.

From there, the application logic ties into the Leap Motion input, allowing a motion-controlled interactive experience. Next week, we'll take a closer look at our SDK and getting started with our API.^[3]

4.4.6 Orion Beta Software

4.4.7 uEye SDK

Vera

4.4.8 Steam VR

Paul
oder
Lu-
kas

5 System

Die Benutzung von MArC ist in der dem Programm mitgelieferten ReadMe-Datei beschrieben. Darin wird erklärt, welche Hard- und Software komponenten erforderlich sind, wie das System gestartet und kalibriert wird. Des weiteren enthält die ReadMe eine Übersicht über die enthaltenen Quellcode-Dateien.

5.1 Starten des Systems

Nachdem sichergestellt wurde, dass alle in der ReadMe-Datei beschriebenen Voraussetzungen bestehen, kann das System gestartet werden, indem zunächst die Tracking-Anwendung (auf dem einen Computer) und anschließend die aus Unity heraus erstellte Anwendung (auf dem anderen Computer) gestartet wird. Auf letzterem Computer beginnt darauffolgend die Menüführung, welche in 5.2 beschrieben ist.

5.2 Menüführung

Die Menüführung dient dazu, den Benutzer durch alle notwendigen Schritte zu leiten, die vor dem Starten der eigentlichen Simulation erforderlich sind.

Die folgenden Menüs sind Bestandteil der Menüführung:

Screenshots der Menüs einfügen?

CalibDone: Wird aufgerufen, wenn die Kalibrierung des Arbeitsbereichs abgeschlossen ist. Es informiert den Benutzer, dass die Kalibrierung erfolgreich war und der Vorgang fortgesetzt werden kann.

CalibrateOrNot: Erscheint nach dem Verlassen des **Welcome**-Menüs und erlaubt dem Benutzer eine Kalibrierung durchzuführen oder eine bereits durchgeführte Kalibrierung zu laden.

ControllerNotFound: Warnt den Benutzer nach dem Starten der Kalibrierung, dass der HTC Vive Controller, welcher für die Kalibrierung benötigt wird, nicht eingeschaltet ist. Während das Menü angezeigt wird, kann der Benutzer den Controller einschalten und anschließend auf **Continue** klicken.

SelectCalibrationTarget: Erlaubt die Auswahl der Art der Kalibrierung. Es kann hier entweder nur der Arbeitsbereich oder sowohl der Arbeitsbereich, als auch die Kamera kalibriert werden. Die Kalibrierung ist näher in 5.3 beschrieben.

SetScale: Stellt das letzte Menü vor dem Starten der Simulation dar. In diesem kann der Benutzer den Maßstab der Gebäudesimulation einstellen und anschließend die Simulation starten.

SocketNotReady: Warnt den Benutzer nach dem Verlassen des **Welcome**-Menüs, dass die Netzwerkverbindung zum Computer, auf dem die Tracking-Anwendung ausgeführt wird, nicht bereit ist. Nach Bestätigung dieses Hinweises durch einen Klick auf **Continue**, kehrt der Benutzer zum **Welcome**-Menü zurück. Anschließend kann der Vorgang fortgesetzt werden, wenn die Netzwerkverbindung hergestellt wurde. Andernfalls erscheint wieder **SocketNotReady**.

Welcome: Erscheint als erstes Menü. Hier erhält der Nutzer eine kurze Information darüber, wie die Anwendung heißt und wozu sie dient.

doPlaneCalibInVS: Dient dem Benutzer als Anleitung für die Durchführung der Arbeitsbereich-Kalibrierung. Diese wird in [5.3.2](#) genauer beschrieben.

doPoseCalibInVS: Dient dem Benutzer als Anleitung für die Durchführung der Kamera-Kalibrierung. Diese wird in [5.3.1](#) genauer beschrieben.

5.3 Kalibrierung

Um das Ziel von MArC zu erreichen, an den Positionen der Aluminiumwürfel im Arbeitsbereich in der virtuellen Realität von Unity gerenderte Würfel darzustellen, muss das System kalibriert werden. Die Kalibrierung hat zum Ziel, eine Koordinatentransformation zu finden, die Positionen im Kamera-Koordinatensystem in das Unity-Koordinatensystem transformiert.

Zu diesem Zweck muss eine zweistufige Kalibrierung durchgeführt werden. Zunächst sorgt die Kamerakalibrierung dafür, dass Bildkoordinaten auf dem Sensor der Kamera in das 3D-Kamera-Koordinatensystem transformiert werden. Dafür wird sich einiger OpenCV-Funktionen in Verbindung mit Aruco-Markern bedient. Dieser Vorgang wird nachfolgend in [5.3.1](#) genauer beschrieben.

Der nächste Schritt, die Kalibrierung des Arbeitsbereichs, bestimmt über Punkt-Korrespondenzen – also in zwei verschiedenen Koordinatensystemen bekannte Punkte – eine affine 3D-Transformation, welche die Abbildung vom Kamera-Koordinatensystem auf das Unity-Koordinatensystem ermöglicht. Dieser Kalibrierungsschritt wird nachfolgend in [5.3.2](#) näher beschrieben.

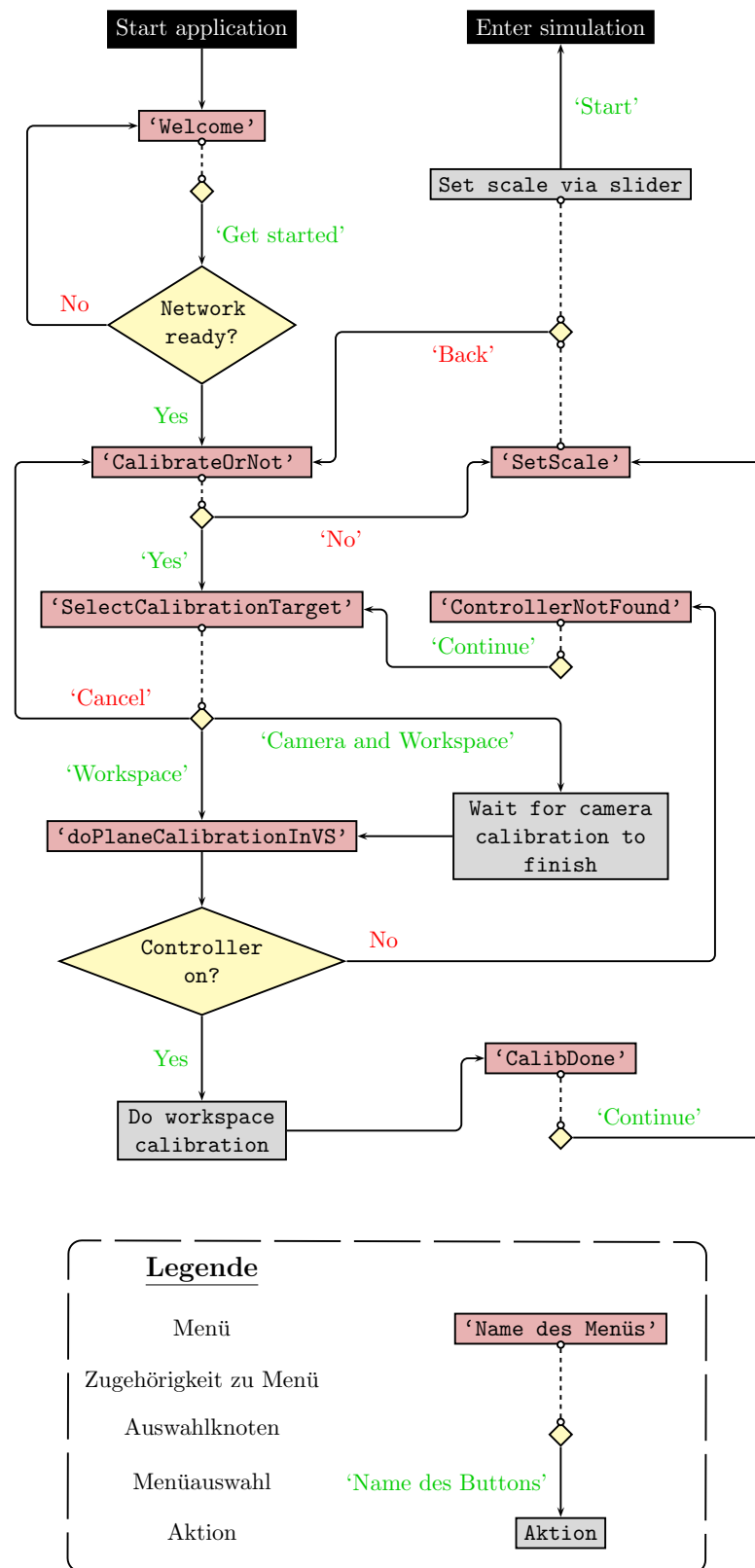


Abbildung 3: Flussdiagramm der Menüführung.

5.3.1 Kamerakalibrierung

5.3.2 Kalibrierung des Arbeitsbereichs

6 Auswertung

6.1 Testing durch unerfahrene Benutzer

6.2 Testing durch Architekten

7 Zusammenfassung

- Wissenschaftlicher Stand

Literatur

- [1] HTC Vive. <https://www.vive.com/>. Aufgerufen: 30. November 2016.
 - [2] Leap Motion. <https://www.leapmotion.com/>. Aufgerufen: 30. November 2016.
 - [3] Leap Motion Blog. <http://blog.leapmotion.com/hardware-to-software-how-does-the-leap-motion-controller-work/>. Aufgerufen: 2. Januar 2017.
 - [4] Mobile World Congress. <https://www.mobileworldcongress.com/>. Aufgerufen: 30. November 2016.
 - [5] Ovrvision Pro. <http://ovrvision.com/>. Aufgerufen: 30. November 2016.
 - [6] Ovrvision Pro Produktdetails. <http://ovrvision.com/product-en/>. Aufgerufen: 9. März 2017.
 - [7] Unity. <https://unity3d.com/de>. Aufgerufen: 8. März 2017.
 - [8] Valve Software. <http://www.valvesoftware.com/>. Aufgerufen: 30. November 2016.
-