






Virtuelle Realität Eingabegeräte

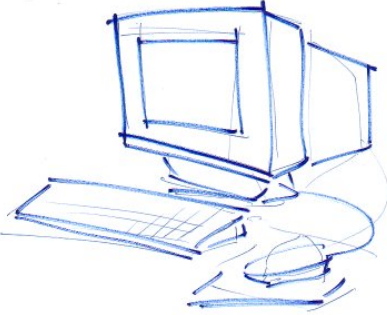


G. Zachmann
Clausthal University, Germany
cg.in.tu-clausthal.de


Der "Bill Buxton Test"

- Zeichnen Sie einen Computer in 15 Sek.
- Ca. 80% der Fälle
 - Monitor
 - Tastatur
 - Maus
- Interessant:
 - kein „Computer“ auf dem Bild
 - Benutzer nehmen „Computer“ hauptsächlich über Ein- und Ausgabegeräte wahr



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 2

Extreme Beispiele eines "intrusive" I/O-Gerätes



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 3

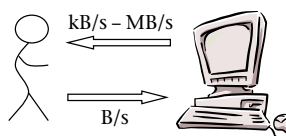
The image shows a person seated in a specialized motion simulator. The seat is labeled 'playseats'. The person is wearing a blue helmet and is holding a steering wheel and two hand controllers. The setup is highly complex, with numerous mechanical arms and sensors attached to the person's hands and arms, illustrating an 'intrusive' I/O device. The background is a plain white wall.

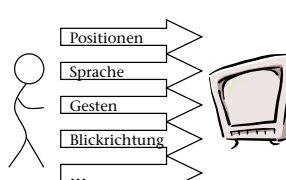


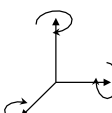
G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 4

The image shows a person lying horizontally in a motion simulator, suspended by ropes. The person is wearing a blue helmet and is holding a steering wheel and two hand controllers. The setup is highly complex, with numerous mechanical arms and sensors attached to the person's hands and arms, illustrating an 'intrusive' I/O device. The background is a plain white wall.

- Die "Spielwiese" der VR
- Vision: *keine* Eingabegeräte
- Bandbreite:


- Freiheitsgrade (= "*degrees of freedom*", DOF)
- Multimodal:






G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11
Eingabegeräte 5

Klassische Eingabegeräte

- Maus:
 - Präzise, billig
 - Nur 2D, Eingabe von Orientierungen mühsam
- Zeichentablett:
 - Präzise, gut fürs Zeichnen
 - 2D, Eingabe von Orientierungen fast unmöglich
- Lichtgriffel?



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11
Eingabegeräte 6

Virtueller Trackball

- Wie gibt man Orientierungen mit der Maus ein?
- Idee:
 - Lege Kugel um das Objekt / die Szene
 - Kugel kann um ihr Zentrum rotieren
 - Maus zieht Punkt auf Oberfläche der Kugel
- Berechnung:
 1. (x_1, y_1) Startpunkt, (x_2, y_2) Endpunkt
 2. $z = \sqrt{x^2 + y^2}$
 3. $\vec{r} = \vec{p}_1 \times \vec{p}_2$

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 7

- Man kann um alle Achsen (bis auf eine) direkt rotieren:

- Verbesserungen:
 - "*Spinning trackball*" (à la Inventor) vermeidet Nachfassen teilweise
 - "*Locking*" für exaktes Rotieren um eine Koord.achse

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 8

Desktop-Geräte

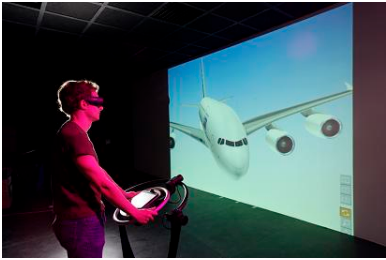
- Spacemouse:
 - 6 DOF
 - Gut für CAD, Viewpoint-Navigation, Szene rotieren
- Lenkrad
 - Mit Force-Feedback
- Weitere ? ...



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 9

Beyond Desktop: CAT – Control Action Table

- 6 DOF free-standing, plus tablet

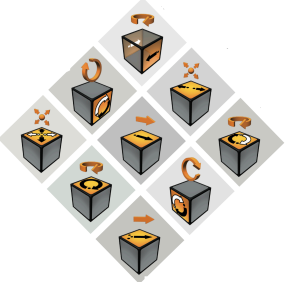




Auschnitte aus Movies/Lehre/VR-Vorlesung/The_CAT_-_Control_Action_Table.mp4

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 10

Cubtile

- 5 multi-touch-Flächen in einem Würfel
- Bonus: hübsche Beleuchtung ☺

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 11

Tracking

- Aufgabe: "Wo befindet sich X des Users?"
 - X = Kopf, Hand, Augen, Füße, gesamter Körper, ...
- Anforderungen:
 - Non-intrusive
 - Hohe Genauigkeit (1 mm)
 - Geringe Latenz (1 msec)
 - Hohe Update-Rate (100 Hz)
 - In jeder Umgebung und Situation
 - Großer Bewegungsspielraum
- Existiert nicht!

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 12

Arten:

- Mechanisch
- Elektro-magnetisch
- Akustisch (Ultraschall)
- Optisch
- Computer-Vision
- Trägheitssensoren
- Laser
- GPS
- Hybride

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 13

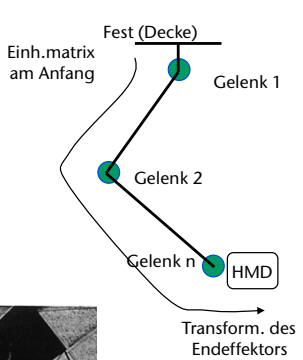
Mechanisch

Vorteile:


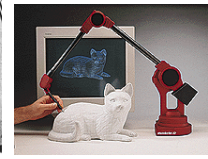
- Präzision
- Keine Latenz
- Keine Störung durch Metall

Nachteile:

- Unbequem
- Reichweite
- "Tote" Winkel
- Festmachen am Körper
- Kalibrierung
- Trägheit



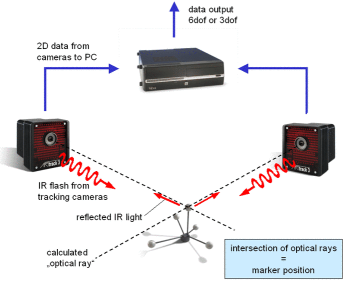
The diagram shows a mechanical arm structure. It starts with a fixed point labeled 'Fest (Decke)'. From this point, a line goes to 'Gelenk 1' (Joint 1). From 'Gelenk 1', another line goes to 'Gelenk 2' (Joint 2). From 'Gelenk 2', a line goes to 'Gelenk n' (Joint n). From 'Gelenk n', a line goes to 'HMD'. An arrow points from 'Gelenk n' to 'HMD' with the label 'Transform. des Endeffektors'. A curved arrow points from 'Einh.matrix am Anfang' to 'Gelenk 1'.

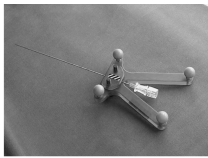
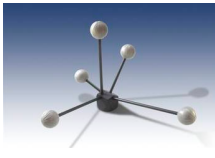
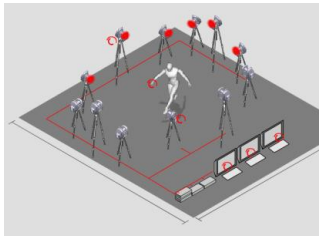



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 14

Optisches Tracking


- Verfolgen von reflektierenden Markern mit IR-Kameras
- 1 Marker → Position
 - Mittels **Triangulation**
- ≥ 3 Marker ("**rigid body**") → Position und Orientierung
- Standard-Technik für *Body-Tracking* in Animationsstudios und für Spiele
 - **Motion Capturing (MoCap)**



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11
Eingabegeräte 15

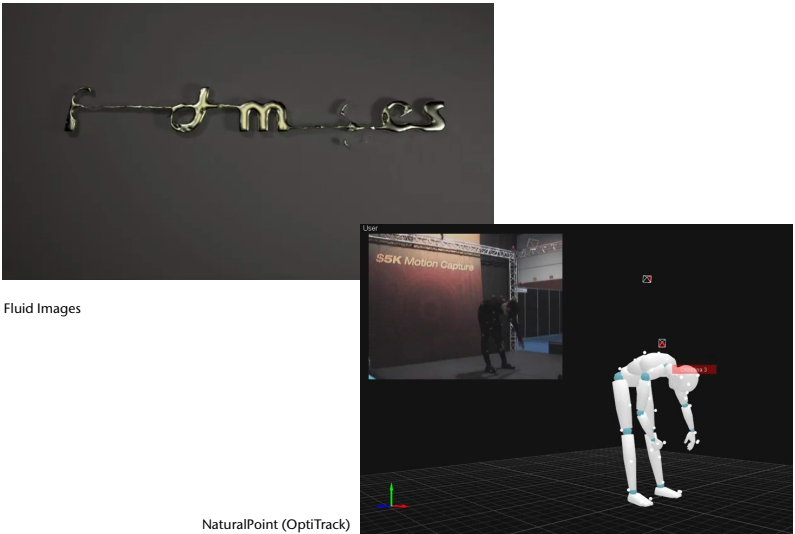





G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11
Eingabegeräte 16

- Vorteile:
 - Leicht
 - Freie Bewegung
 - großes Volumen
 - hohe *Sampling-Rate* (typ. 120-250 Hz)
 - *Facial animation* geht auch
- Nachteile:
 - *Line-of-sight* (viele Kameras)
 - Preis (\$40,000 – \$140,000)
 - Seit kurzem nur noch \$6,000
 - Inzwischen auch *real-time* (kein *post-processing*)

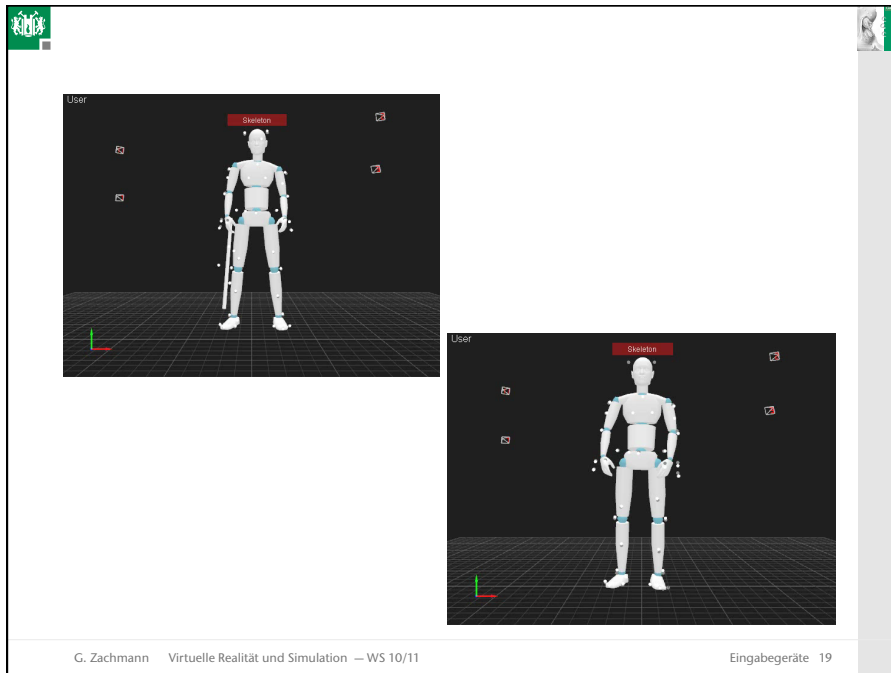
G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 17



Fluid Images



NaturalPoint (OptiTrack)

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 18



Optisches Tracking "inside out"

- Kamera auf dem Kopf,
"sieht" Array gepulster LEDs an der Decke
- Vorteile:
 - Nur 1 Kamera nötig
 - Schnell (1 msec, 1500 Hz)
 - Genau (1/10 mm)
- Nachteile:
 - Wie trackt man die Hand?
 - Aufwendige Installation
- Beispiel: UNC's "HiBall"
<http://www.cs.unc.edu/~tracker/>

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11

Eingabegeräte 20

Eye-Tracking

- Wo befinden sich die Augen des Users?
Wohin schaut der User gerade?
- Anwendungen:
 - Head-Tracking
 - LOD-Steuerung
 - Autostereo-Monitore
- Probleme:
 - Präzision, insbesondere bei Orientierung







G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 21

Akustisch


- Ähnlich zu Echolot
 - 1 Ultraschall-Quelle
 - 3 Empfänger (für 3 DOF)
 - Laufzeit → Position
- Vorteile:
 - Billig
- Nachteile:
 - Echos
 - *Line-of-sight*
 - 3 Sender für 6DOF
 - Geringe Reichweite
 - Schallgeschwindigkeit hängt ab von Lufttemperatur



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 22

Trägheitssensoren


- Misst Beschleunigung in eine Richtung
- Vorteile:
 - Kein Sender nötig
 - Klein
- Nachteile:
 - Drift
- Oft in Kombination mit anderen Tracking-Verfahren, z.B. Ultraschall:



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 23

Laser



- Mißt i.A. nur Position
- Bisher nur in der Fertigungsindustrie (CNC-Maschinen)



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 24

Elektro-magnetisch

- Sender stationär, Empfänger = Sensor
- Langwelliges Feld, Phasenverschiebung zwischen gesendetem u. empfangenem Signal → Entfernung
- 3 Spulen im Sender (3 versch. Frequenzen), pro Sensor 3 Empfängerspulen orthogonal zueinander, → 9 empfangene Feldstärken
- Vorteile:
 - Kleine Sensoren
 - Reichweite 3m (auch mehr)
- Nachteile:
 - Kabel
 - Fremdmetall stört
 - Rauschen

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 25

Allg. Charakteristika

1. # DOFs
2. Präzision, Drift, Wiederholbarkeit
3. Update-Rate, Latenz
4. Rauschen
5. Zusätzliche Buttons
6. Bequemlichkeit ("*ease-of-use*"), kabellos/verkabelt
7. Arbeitsvolumen
8. Preis

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 26

3D-Zeiger

- Analogon zur 2D-Maus.
- Hardware = Tracker mit Buttons dran
 - Evtl. zusätzlich mit Joystick oder Jog-Dial
- Namen: *flying mouse*, *flying joystick*, *wand* (= Stab), *bone*, *fly-stick*, etc...
- Physisches Objekt ergibt starkes Präsenzgefühl, wenn man virtuelles Objekt gegriffen hat



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 28

Datenhandschuh (data glove)

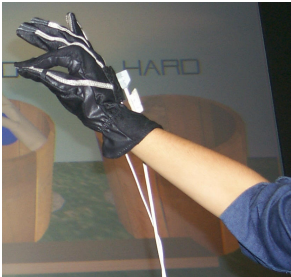
- "Trackt" Finger = mißt Winkel der Fingergelenke
- Das erste VR-Eingabegerät
- Verschieden viele Sensoren:
 - Min. 4x Daumen + 4x2 Finger = 12
 - Max. 4x Daumen + 4x3 Finger + 3x dazwischen + 2x Handgelenk + 1 Handrücken = 22
- Technik:
 - Glasfaser (nicht bewährt)
 - Bimetallstreifen
- Nachteile:
 - Niedrige Genauigkeit
 - Handschuh (umständlich, Akzeptanz)
 - (Mehr DOFs als gebraucht)




G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 29

Varianten

- Pinch Glove:
 - Kein Tracking, misst nur Kontakt zweier Finger → jeder Finger ein Button
 - Nur 2 getrackte Gloves sinnvoll, damit recht pfiffige Navigation und Objektmanipulation möglich:
 - Greifen und Bewegen
 - Skalieren (*Handles à la Inventor*)
 - Virtuelle Hand nicht darstellbar



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 30

- Der P5 von Virtual Realities (www.vrealities.com):



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 32

Fortbewegungseingabegeräte (*locomotion devices*)

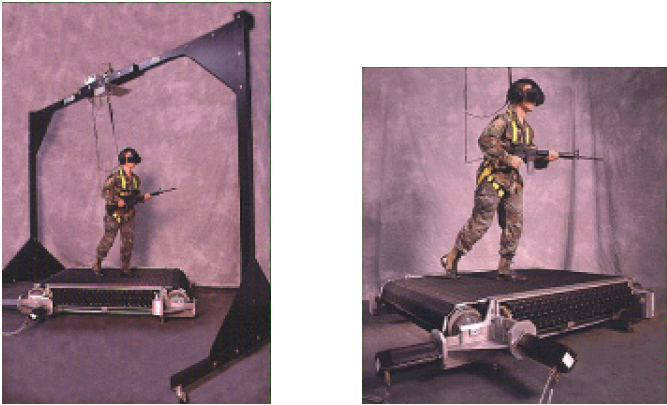


Sarcos, Utah *Sarcos* *Uni Tsukuba, Japan*



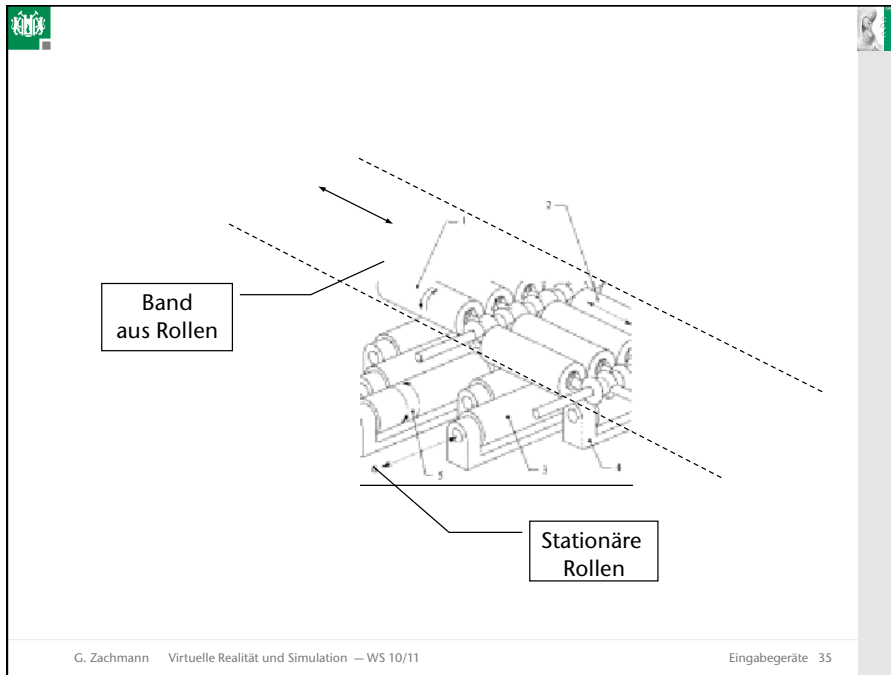
G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 33

Omni-Directional Treadmill (omni-direktionale Tretmühle)



Virtual Space Devices, Inc.

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 34





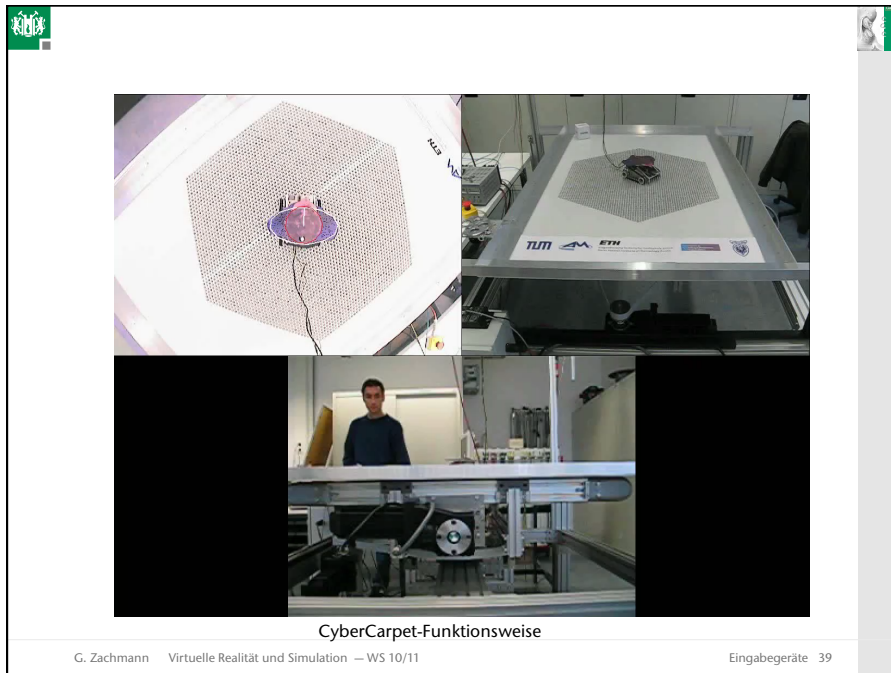
Funktionsweise der Cyberwalk omni-directional treadmill

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 37



CyberCarpet
Martin Schwaiger, Dr. Thomas Thümmel, TU München

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 38



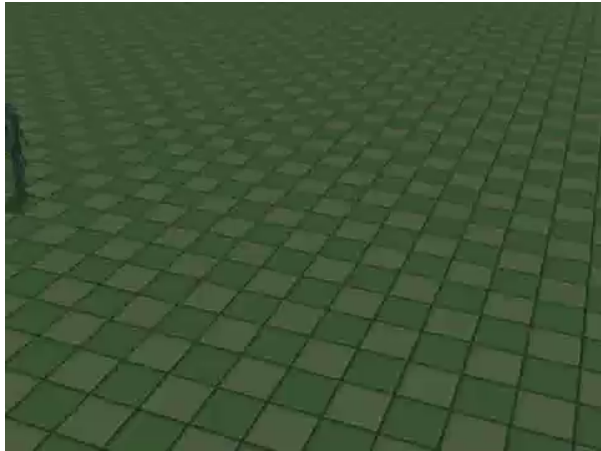
- Mögliche Anwendungen:
 - Verhaltensforschung, Gehirnforschung
 - Sportmedizin
 - Training von Soldaten und Sicherheitskräften
 - Fabrikplanung (?)
 - Erlebniswelten
 - Architektur:
 - Visualisierung und Begehbarmachung von Entwürfen
 - Test von Fluchtwegen
 - Test von humanoiden Robotern

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11Eingabegeräte 40



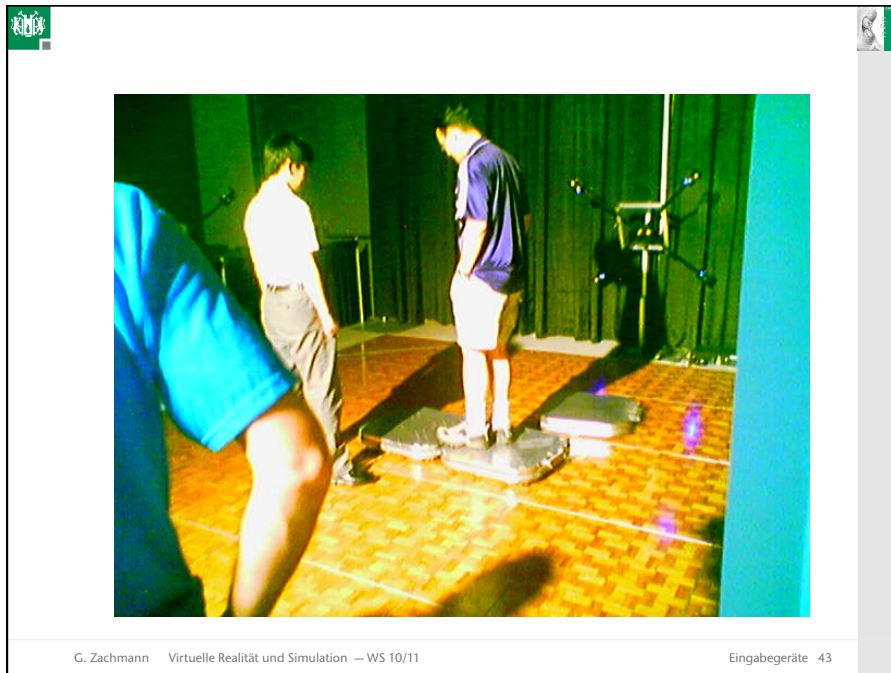
VirtuSphere

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 41



CirculaFloor, 2006


G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 42



Bodenoberflächensimulator

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 44

Andere Locomotion Devices

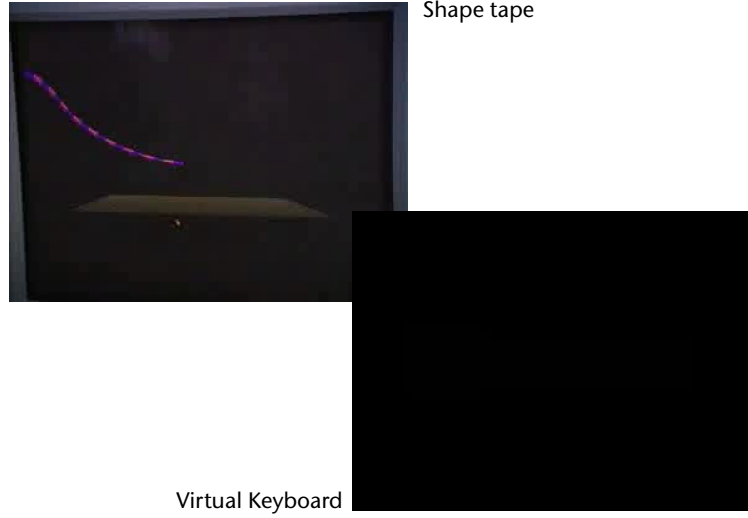


The slide displays four images illustrating various VR locomotion devices. The top-left image shows a virtual landscape with a yellow path and orange cones. The top-right image shows a person wearing a VR headset and holding a controller. The bottom-left image shows a person sitting at a desk with a VR headset. The bottom-right image shows a person standing on a treadmill-like device with a yellow frame.

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 45

Unkonventionelle Eingabegeräte

Shape tape




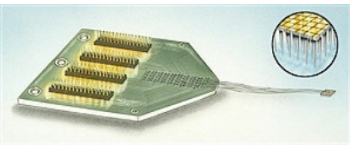
The slide shows two images of unconventional input devices. The top image is labeled 'Shape tape' and shows a glowing purple line on a dark screen. The bottom image is labeled 'Virtual Keyboard' and shows a dark rectangular area.

Virtual Keyboard

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 46

Brain-Computer-Interfaces

- Steuerung durch:
 - EEG, oder
 - Implantat

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 47

Exkurs: Affective Computing

- Sense user's attention and emotions, then alter system behavior accordingly.
- Parameters:
 - Gesture, posture
 - Voice
 - Eye gaze
 - Breathing
 - Pulse & blood pressure
 - Electrical activity of muscles
 - Skin conductance
- <http://www.media.mit.edu/affect/>
- Sense user's health: <http://www.bodymedia.com>, Pilotversuch in NRW(?) mit Herzpatienten

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 48

System-Einbindung

1. Hole *Tracking-Daten*
2. Transformiere Geometrie und Viewpoint
3. Hole "binäre" Eingaben (Gesten, Sprache)
4. Simuliere und animiere Objekte
5. Rendere ...
 1. 2x Bild
 2. Sound
 3. Haptik

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 49

Logische Geräte

- Problem:
 - Relative / absolute Geräte
 - Verschiedene Dimensionalität
 - Verschiedene Interfaces
- Lösung:
 - Abstraktion "log. Gerät"
 - gemäß Dimension
 - Alle log. Geräte absolut (integrieren)
- Logische Geräte [angelehnt an Wallace 1976]:
 - 0D = "Button" (bool)
 - 1D = "Value" (float)
 - 6D = "Space" (matrix)
 - 1-aus-n = "Choice" (int)
 - Glove (float-array)

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 50

▪ **Abbildungsmatrix:**

	Maus	Space- mouse	Trak- ker	Spra- che	Tasten	Lauf- band	Glove	Dial
Button	x	x	(x)	x	x	(x)	x	
Value	(x)	(x)	(x)	(x)		x	x	x
Space	(x)	x	x					
Choice	x	x					x	

▪ **Ablauf:**

- Initialisierung mit Parametern (phys. Gerät, Port, ..)
- Danach nur noch "logischen" Wert abholen
- Relative Geräte müssen über die Zeit integrieren

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 51

▪ **Anforderungen an Architektur:**

- Gerät an beliebigem Rechner → Client-Server
- Viele Clients pro Server möglich
- Fehlertolerant, falls falsche Parameter, Gerät nicht angeschaltet, etc.
- Austauschbarkeit der Geräte
- Unabhängige Sampling-Rate

▪ **2 QoS: schnell oder zuverlässig:**

Datenart	Behandlung der Latenz	Transportart	Datenstruktur
kontinuierlich	"besser nie als spät"	UDP	Shared mem
diskret	"besser spät als nie"	TCP	Queue

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 52



- Virtuelle Geräte:
 - Virtueller Button
 - Virtueller Slider

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation – WS 10/11 Eingabegeräte 53