

Proširena stvarnost za uređenu zemlju



Lucija Žižić
Grgo Dželalija
Tvrтко Pavić

Ericsson Nikola Tesla 2018-04-12

Kontinuum stvarnog i virtualnog razlikuje četiri razine



Izvor: <https://blogs.unity3d.com/2017/09/05/looking-to-the-future-of-mixed-reality-part-i/>

Proširena stvarnost dopunjava stvarni svijet računalo generiranim objektima



Proširena stvarnost je izravni ili kompozitni prikaz, uživo fizičkog, stvarnog svijeta okruženog virtualnim elementima koji su prošireni (poboljšani) računalo generiranim podacima s ulaznih senzora (zvuk, video, grafika ili GPS).

Temeljne karakteristike proširene stvarnosti

- Kombinacija stvarnih i računalo generiranih elemenata u stvarnom okruženju
- Interakcija i izvođenje u stvarnom vremenu
- Registrirano i poravnato u 3D

Stvarni svijet



Računalo generirani objekti



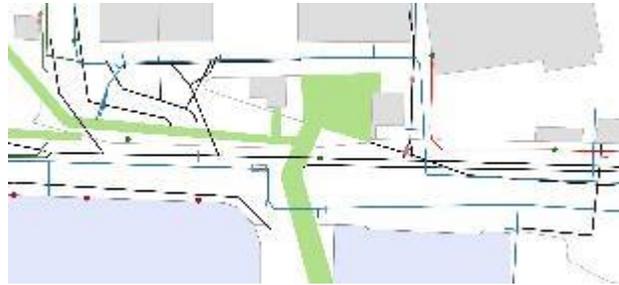
Mobilni uređaj

Prostorni registri sadrže podatke koji nisu uvijek fizički vidljivi korisniku



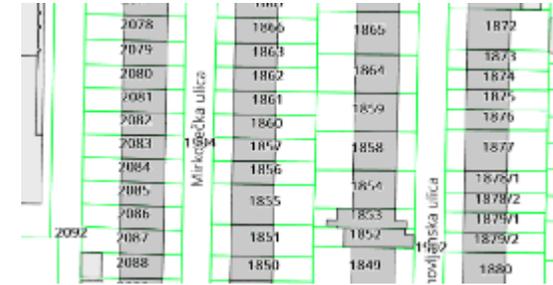
PROSTORNI REGISTRI

KATASTAR INFRASTRUKTURE



- Evidencija podzemne i nadzemne infrastrukture
- Podzemna infrastruktura nalazi se ispod površine zemlje i nije direktno vidljiva.

KATASTAR NEKRETNINA

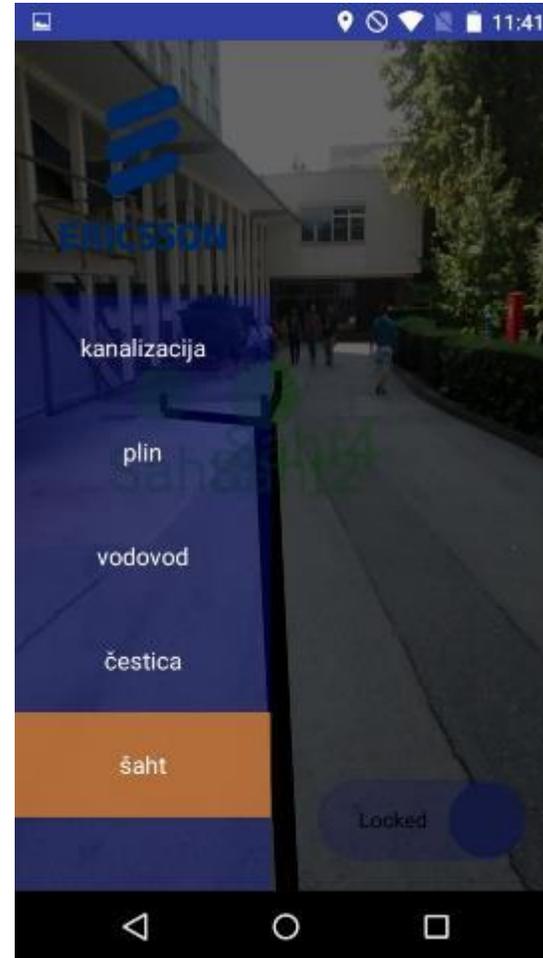


- Granice katastarskih čestica na terenu nisu uvijek jasno i vidljivo označene

Možemo ih nazvati skrivenima jer nisu direktno vidljivi

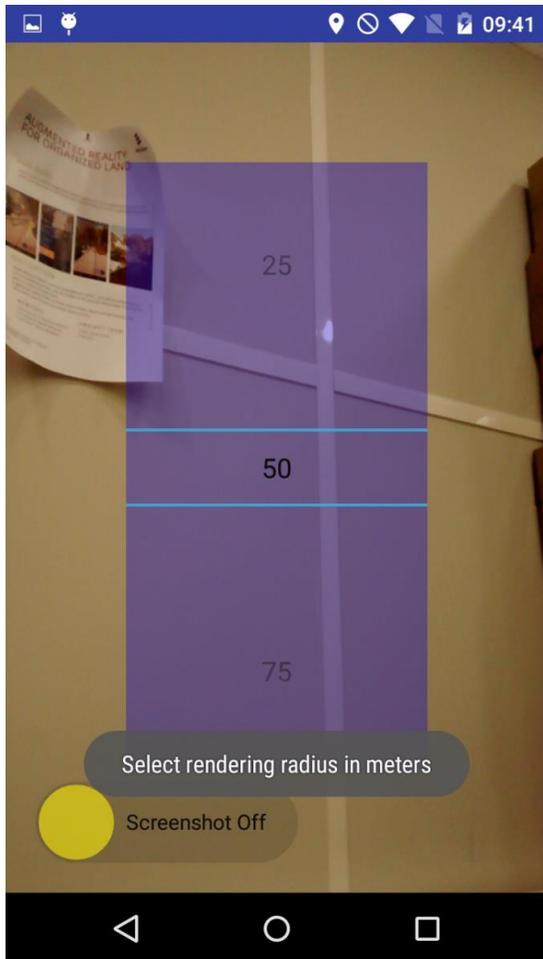
Proširena stvarnost omogućava lociranje tih skrivenih objekata i prikazivanje informacija o njima

AROL je aplikacija za pametni telefon za katastar infrastrukture i nekretnina (1)



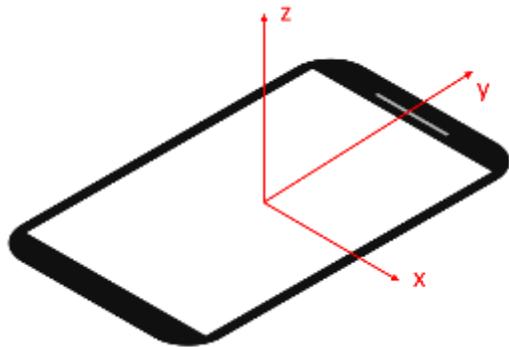
- Učitavanje prostornih podataka
- Uključivanje/isključivanje željenih slojeva za prikaz na ekranu
- Zaključavanje lokacije GNSS uređaja na referentnu točku radi povećanja točnosti određivanja položaja putem GPS-a

AROL je aplikacija za pametni telefon za katastar infrastrukture i nekretnina (2)



- Podešavanje radijusa oko uređaja za prikaz podataka
- Snimanje zaslona (*screenshot*)
- Dobivanje informacija o selektiranoj katastarskoj čestici

Aplikacija koristi 6 senzora mobilnog uređaja



Kamera

- Prikaz stvarnog svijeta.
- Snimanje zaslona (*screenshot*).

Orientacijski senzor

- Mjeri stupnjeve rotacije uređaja oko tri fizičke osi (x, y, z).
- Određivanje položaja uređaja.

Magnetometar

- Mjeri magnetsko polje za sve tri fizičke osi (x, y, z) u μT (mikro Tesla).
- Kreira kompas.

GNSS (GPS)

- Prima signale sa satelita i trilateracijom određuje fizičku lokaciju uređaja.

Žiroskop

- Mjeri brzinu vrtnje uređaja u rad/s oko svake od tri fizičke osi (x, y, z).
- Otkriva rotaciju (spin, turn, etc.).

Akcelerometar

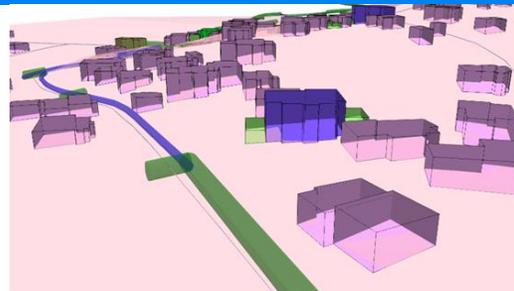
- Mjeri promjene brzine po jedinici vremena u m/s^2 koja se primjenjuje na uređaj na sve tri fizičke osi (x, y, z).
- Mjeri u g jedinicama.

Proširena stvarnost je primjenjiva u katastru nekretnina i infrastrukture



Preduvjeti korištenja

Upotreba 3D podataka



Mobilni uređaj s potrebnim sensorima

Aplikacija koristi 6 senzora mobilnog uređaja



Kamera
— Prikaz stvarnog svijeta.
— Snimanje zaslona (screenshot).

GNSS (GPS)
— Prima signale sa satelita i trilateracijom određuje fizičku lokaciju uređaja.

Orijentacijski senzor
— Mjeri stupnjeve rotacije uređaja oko tri fizičke osi (x, y, z).
— Određivanje položaja uređaja.

Žiroskop
— Mjeri brzinu vrtnje uređaja u rad/s oko svake od tri fizičke osi (x, y, z).
— Otkriva rotaciju (spin, turn, etc.).

Magnetometar
— Mjeri magnetsko polje za sve tri fizičke osi (x, y, z) u μT (mikro Tesla).
— Kreira kompas.

Akcelerometar
— Mjeri promjene brzine po jedinici vremena u m/s^2 koja se primjenjuje na uređaj na sve tri fizičke osi (x, y, z).
— Mjeri u g jedinicama.

Trenutni izazovi

Kvaliteta podataka

- Osiguranje kvalitete podataka primarno je zadatak vlasnika / upravitelja infrastrukture

Točnost određivanja položaja mobilnog uređaja

- Tehnološki razvoj čipova će već u 2018 godini osigurati određivanje položaja unutar 30 cm
- Za slučajeve kad nije zahtijevana visoka točnost postojeći mobilni uređaji se mogu koristiti

