



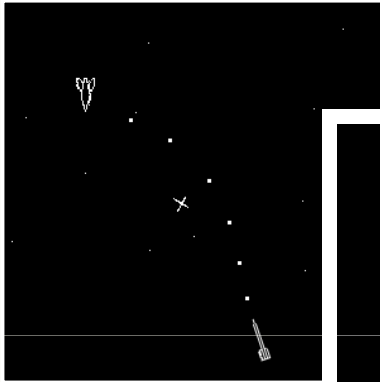
## TECHNOLOGIES ET MÉTIERS DES LOISIRS NUMÉRIQUES : INTERFACES HUMAIN-MACHINE, 3D ET MULTIMÉDIA (ET JV)



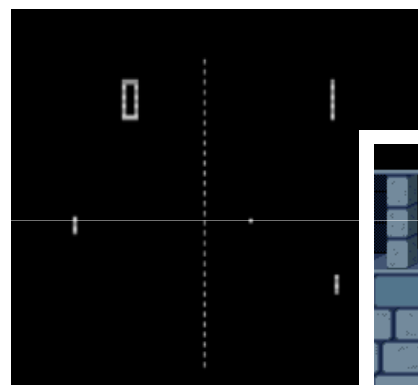
Alexandre Topol

ENJMIN / CEDRIC

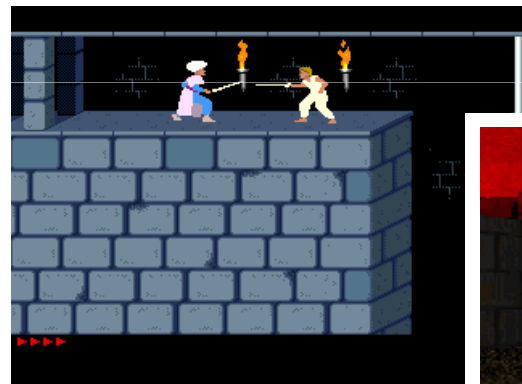
Conservatoire National des Arts & Métiers



1961  
**Spacewar!**  
Steve Russel  
(MIT)



1972  
**PONG**  
Nolan Bushnell  
(Atari)



1989  
**Prince of Persia**  
Jordan Mechner  
(Brøderbund)



1993  
**Doom**  
John Carmack  
(Id Software)





1997  
**Quake 2**  
Id Software  
(Activision)



2004  
**Far Cry**  
Crytec  
(Ubisoft)



2008  
**Assassin's Creed**  
(Ubisoft)





1960  
ASM  
BASIC

```

LorenzAttractor.c
#include <origin.h>
// start your functions here

void LorenzAttractor( string strWksName, double tolerance)
{
    Dataset xDataset(strWksName,0); // x data in column 0
    Dataset yDataset(strWksName,1); // y data in column 1
    if(!yDataset.IsValid())
        return;

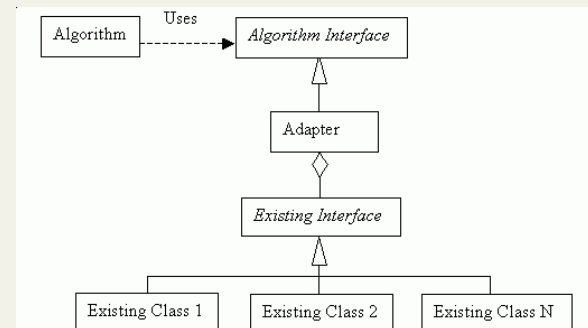
    // C++ convention of variable declaration anywhere in
    int iSize = xDataset.GetSize();//Get number of element

    string strDatasetName; //String variabte to
    yDataset.GetName(strName); //Get the name of the

    for (int ii = 0; ii < iSize; ii++)
    {

```

1972  
C



1983  
C++





1993  
Mods

```

0400 2073FE JSR $FE73      s~
0403 A200 LDX #0         "□
0405 BD0004 LDA #430,X   =□\
0408 F006 BEQ #410      p✓
040A 2075FE JSR $FE75   u~
040D E8 INX            h
040E D0F5 BNE #405      Pu
0410 00 BRK           □
0411 E9 *=$430         H
0430 48 ?H            E
0431 45 ?E            L
0432 4C ?L            L
0433 4C ?L            L
0434 4F ?O            O
0435 00 #0           □
0436 E7 !
    
```

1995  
3dfx ASM



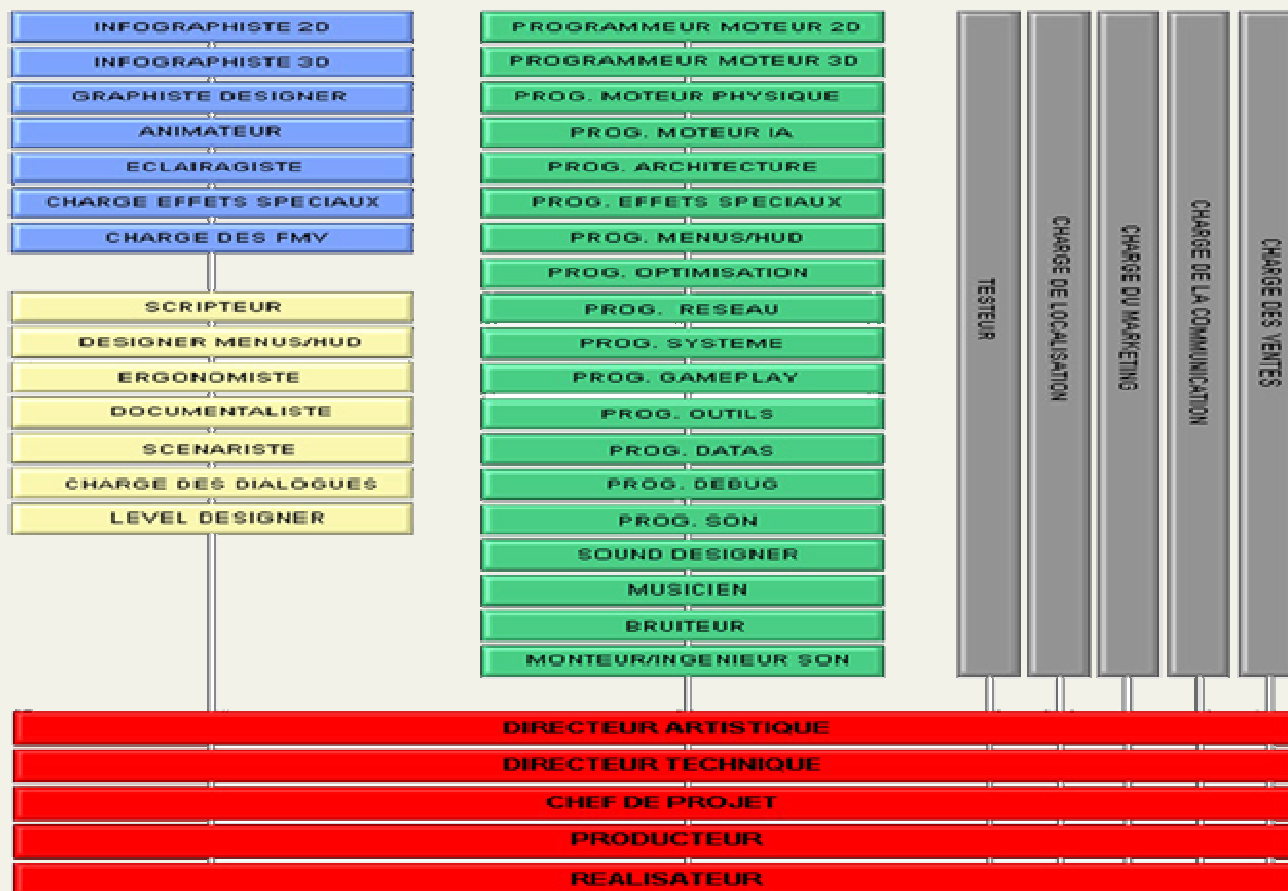
1995  
DirectX 1.0

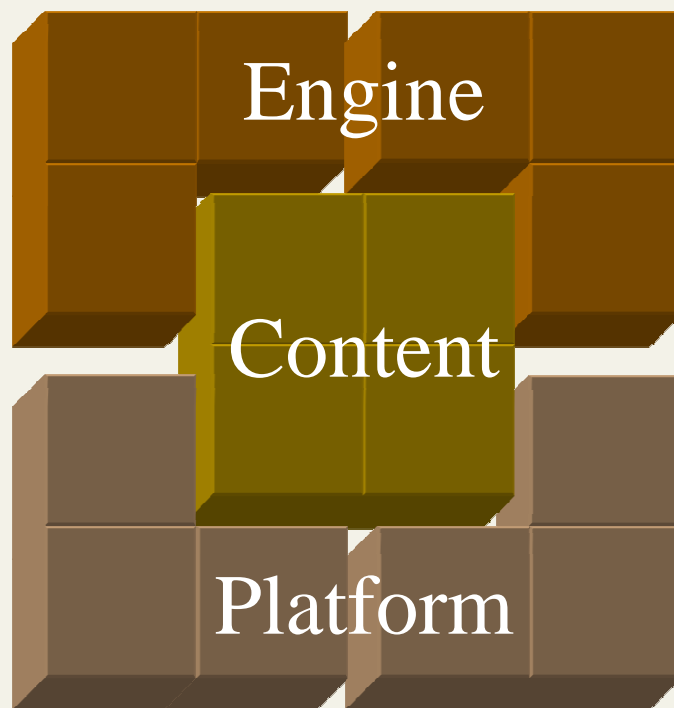


2002  
Renderware

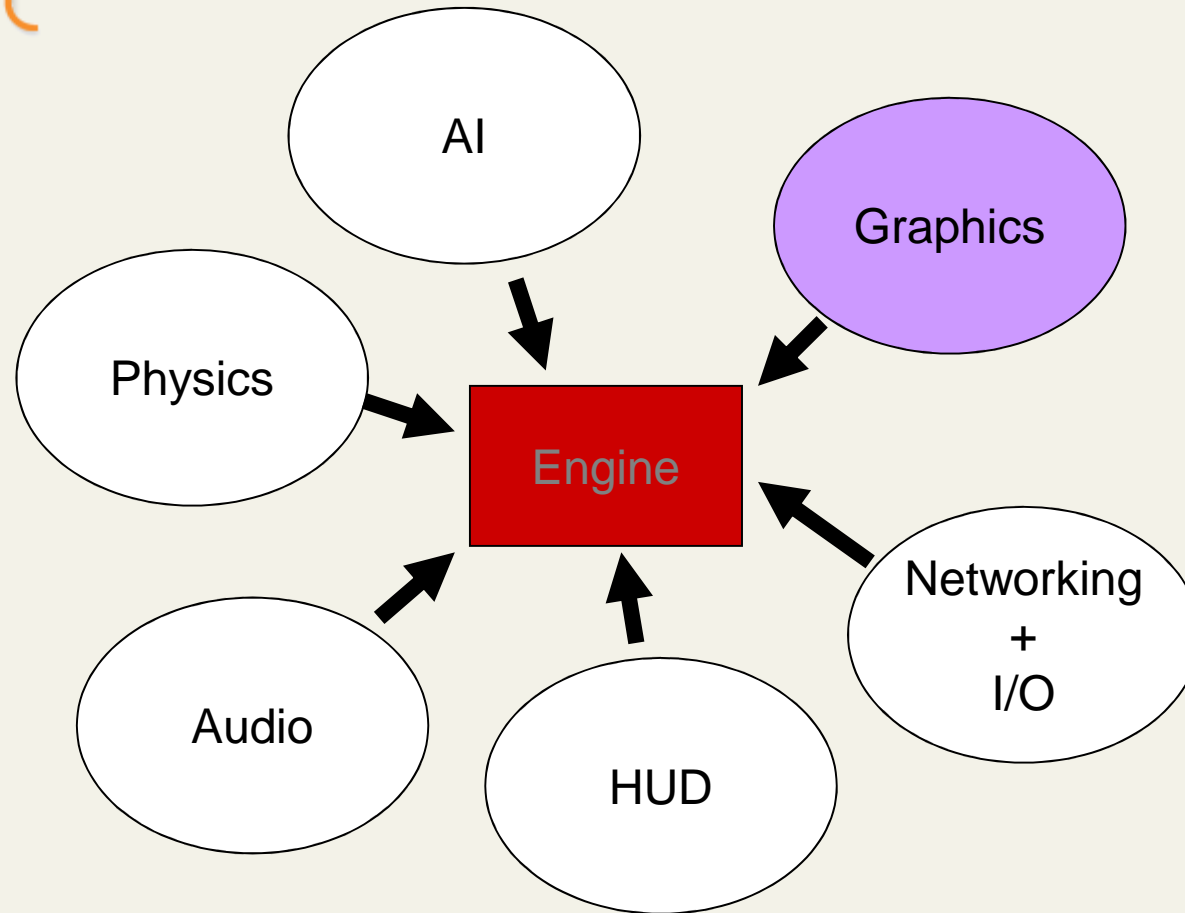


# ... ET DES ACTEURS POUR LES FAIRE





# LES COMPOSANTS D'UN MOTEUR DE JEU





- Les studios choisissent de l'acheter ou de le faire
  - ★ Quake Source, Unreal engines
  - ★ Renderware, Gamebryo, Unity3D middlewares
  - ★ Ils ne sont pas que des APIs mais également des outils d'aide à la création
- Ou d'acheter certains éléments
  - ★ Combien de personnes peuvent faire un moteur physique ?
  - ★ Et combien de studios peuvent supporter le coût d'en faire un ?
  - ★ Video codecs, etc
- Un moteur peut être spécilisé/optimisé pour un genre de jeu



## PROGRAMMES INTERACTIFS & IMMERSIFS



Battlefield 2

- Les jeux sont des simulations interactives
- Ils cherchent à immerger le joueur
- Fonctionnalités importantes pour les programmes interactifs ?
- Fonctionnalités importantes pour les simulations immersives ?

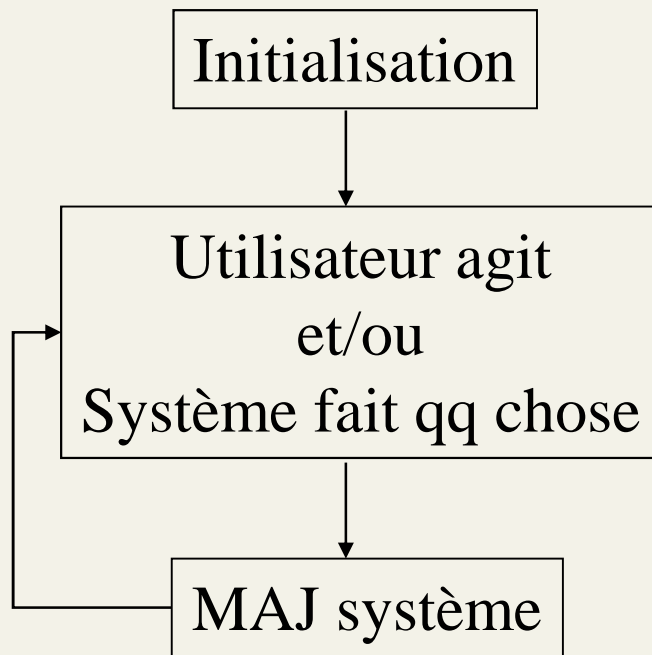




- L'utilisateur contrôle l'action/la narration
  - ★ Le contrôle doit être direct et immédiat
- Le programme fournit des indications sur son état
  - ★ L'utilisateur doit savoir et comprendre ce qu'il arrive
  - ★ L'utilisateur doit obtenir une confirmation que ses actions ont été prises en compte par le programme



# STRUCTURE D'UN PROGRAMME INTERACTIF



- Programmation événementielle
  - ✦ Toute réaction arrive en réponse à un événement
- Événements proviennent de :
  - ✦ L'utilisateur
  - ✦ Du système
- Les événements sont aussi appelés *messages*
  - ✦ Un événement produit l'envoi d'un message ...
- 2 manières de gérer les événements : blocage ou non



- Le noyau central d'un système interactif :

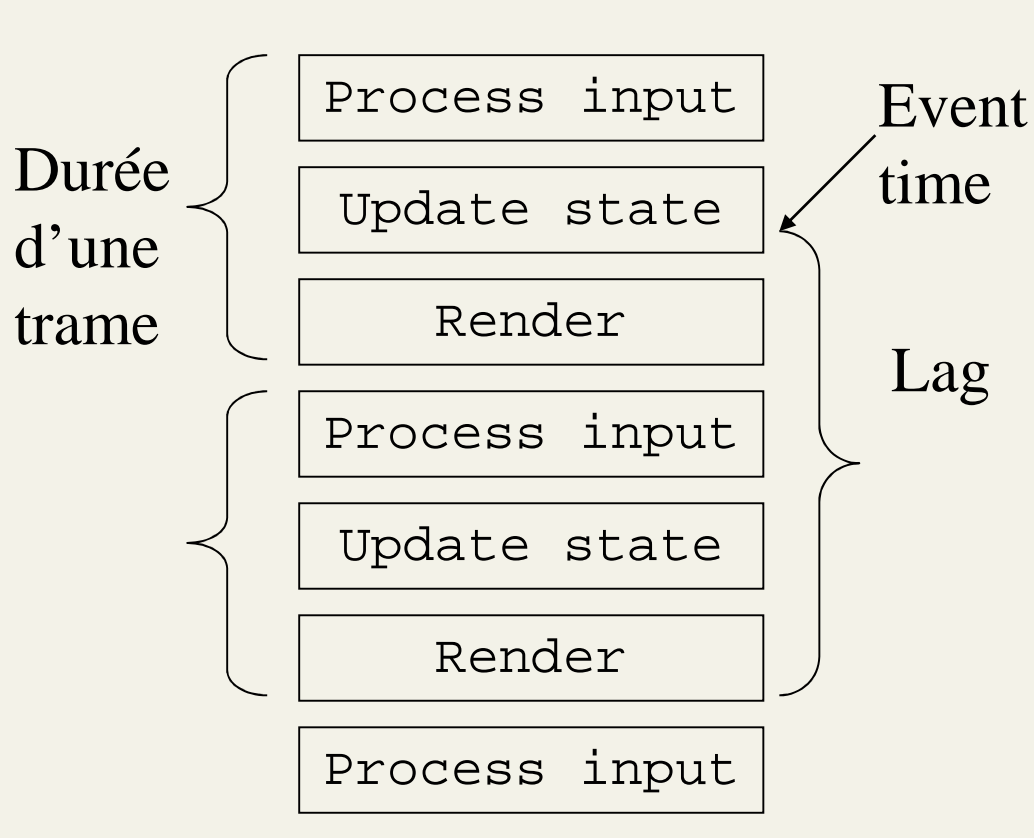
```
while ( true )  
    process events  
    update animation  
    render
```

- Que peut-on (doit-on) faire d'autre dans cette boucle ?
- Le nombre d'exécution de cette boucle par seconde est le *framerate*
  - ★ # frames per second (fps)



- Le *Lag* = laps de temps écoulé entre une action et la perception de son résultat
  - ★ Trop de *lag* et la causalité est distordue
  - ★ Si l'action est un mouvement dont la réponse est visuelle, trop de *lag* peut rendre certaines personnes malades
  - ★ Trop de *lag* rend la vidée difficile (en général difficulté pour toute tâche de désignation)
- Une trop grande variabilité du lag rend également l'interaction difficile
  - ★ Les utilisateurs peuvent s'adapter à un lag constant mais pas à une latence variable.
- D'un point de vue cognitif, le *lag* est la variable importante





- La latence n'est pas le temps mis pour calculer une trame !



- Réponse triviale : un matériel + rapide et des algos + efficaces
- En pratique
  - ★ on peut définir un *framerate* cible et on essaye de faire le plus de chose pendant cette durée impartie
    - ⇒ Cela dépend très fortement du matériel
    - ⇒ D'où la nécessité de proposer des options à l'utilisateur
  - ★ on gère le temps comme une ressource : combien de temps octroie-t-on pour chaque aspect du jeu (graphiques, IA, son, ...)
  - ★ on sépare les calculs
    - ⇒ Le but est de libérer du temps de calcul pour garder un *lag* action utilisateur/notification acceptable
    - ⇒ Pour certains aspects un lag important peut être acceptable : la réaction d'un ennemi, un changement d'animation, ...
    - ⇒ Technique : mettre à jour différentes parties à des rythmes différents :
      - ◆ Par exemple : graphique à 60fps, IA à 10, la physique à 30



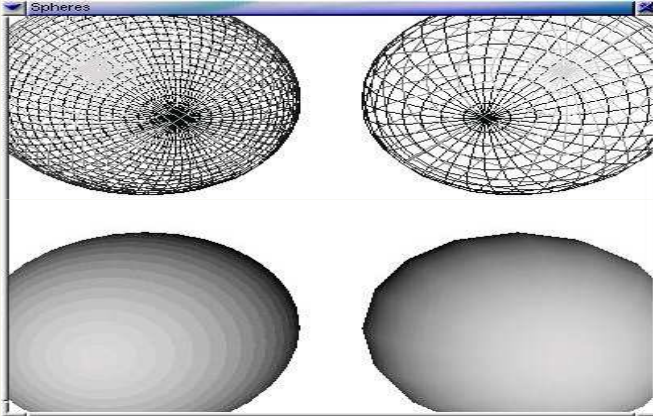


- Projection de facettes :
  - ★ Les objets doivent être "triangulés" (*tessalated*)
  - ★ Et tout triangle ou polygone subit les opérations du pipeline 3D
  - ★ Transformations, visibilité, *clipping*, projection, coloriage
- Lancé de rayons :
  - ★ On utilise ici les équations de surface des objets donc pas besoin de "trianguliser" les objets
  - ★ Calcul pour chaque pixel de l'écran de l'équation partant de l'observateur et passant par ce pixel
  - ★ Pour chaque rayon, calcul des intersections avec les objets pour déterminer la couleur du pixel



## Par projection de facettes

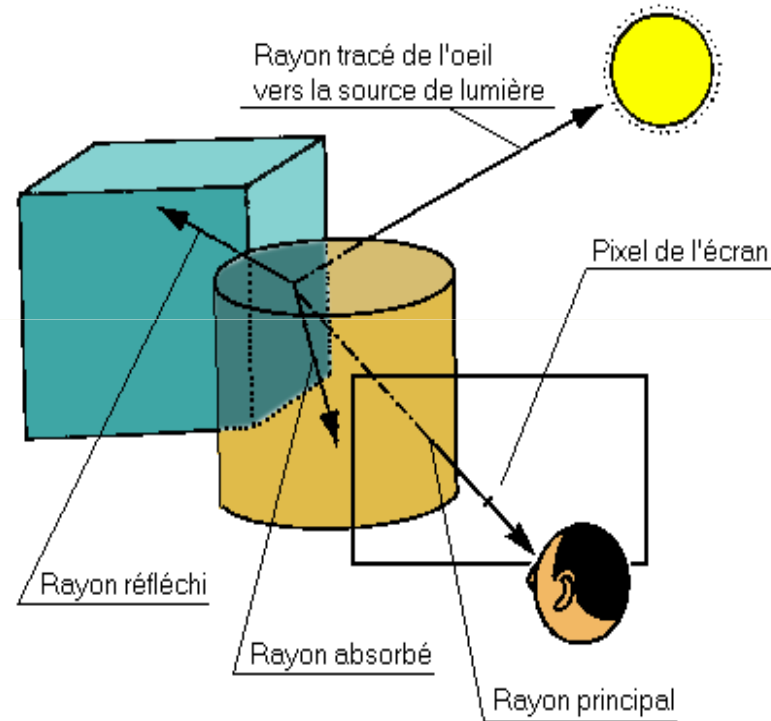
1. Transformation des formes complexes en ensemble de triangles



2. Transformation, illumination, projection et coloriage de chacun des triangles → pipeline 3D

« quantité plutôt que qualité »

## Par lancé de rayons



« qualité plutôt que quantité »



# VISUALISATION DES SCÈNES : DEUX MÉTHODES

## Par projection de facettes



© Activision

« quantité plutôt que qualité »

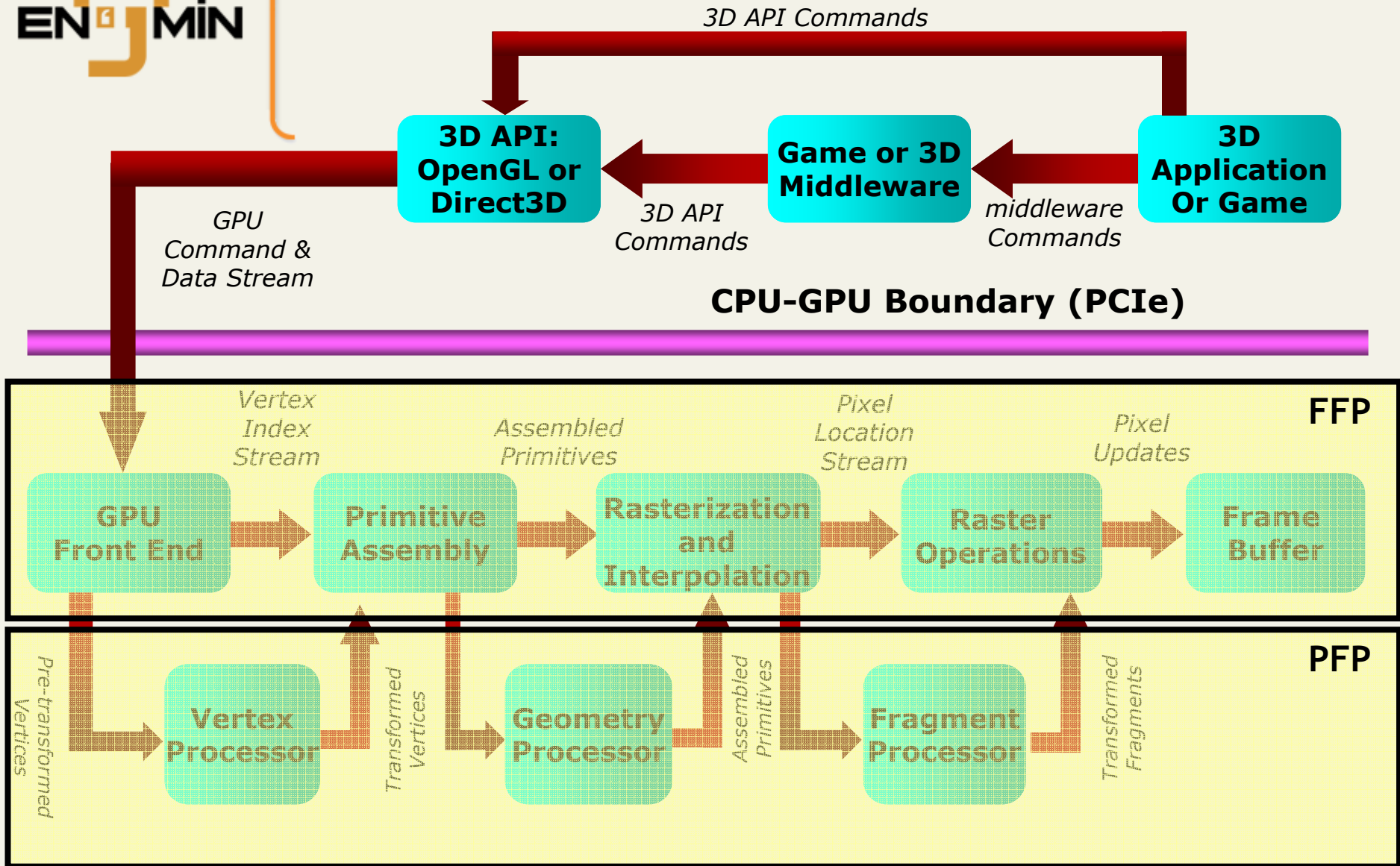
## Par lancé de rayons

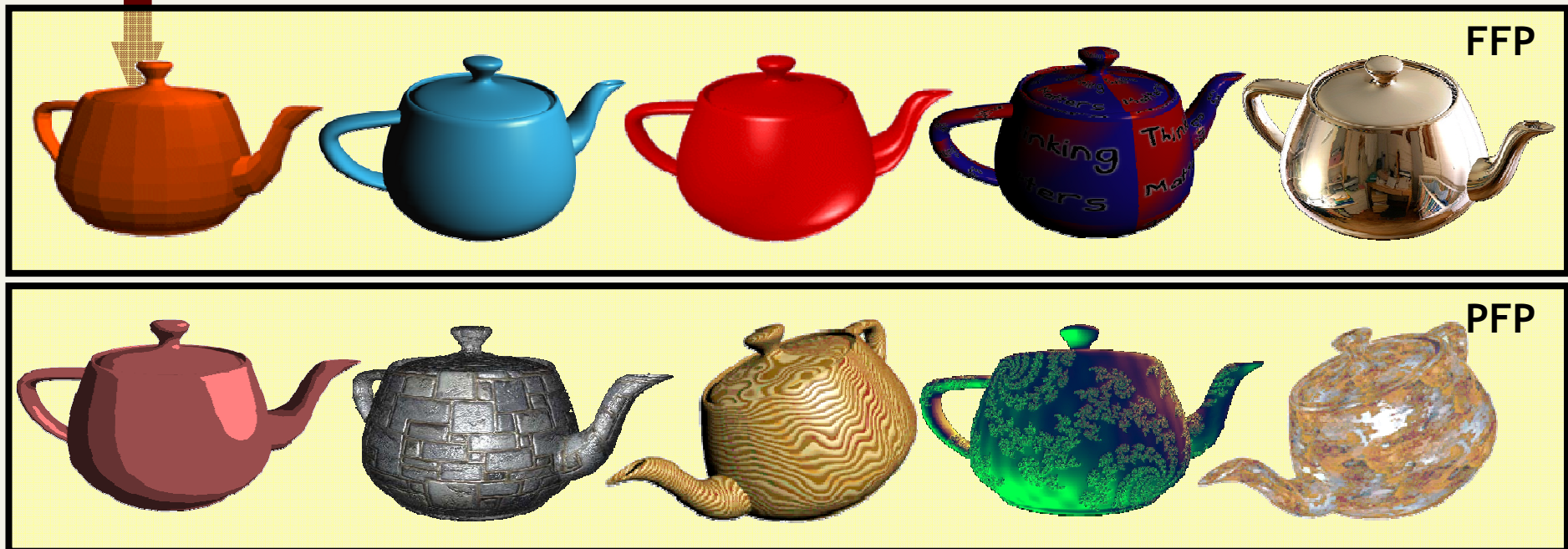
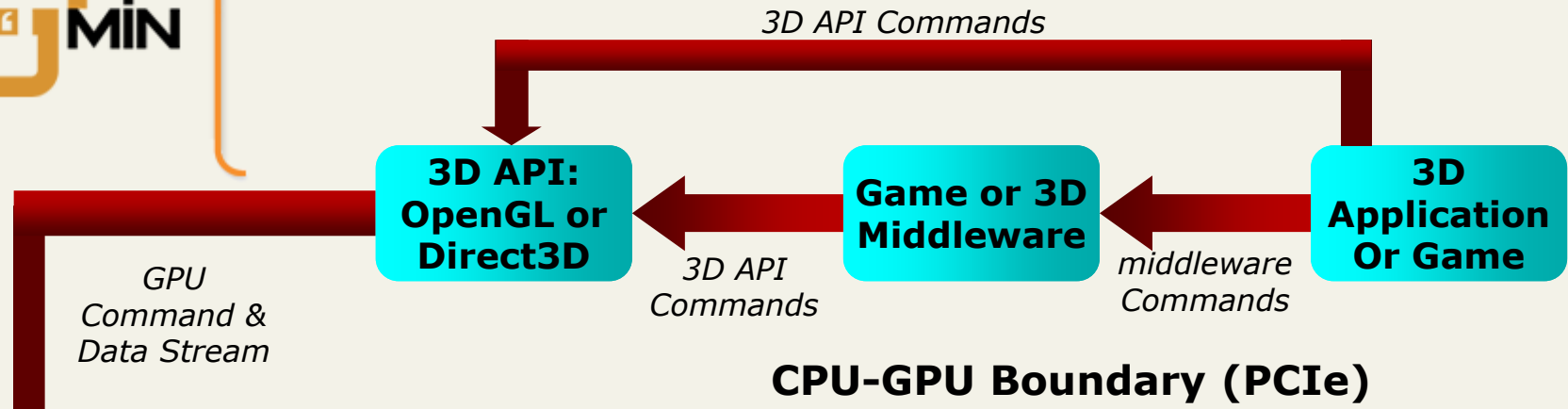


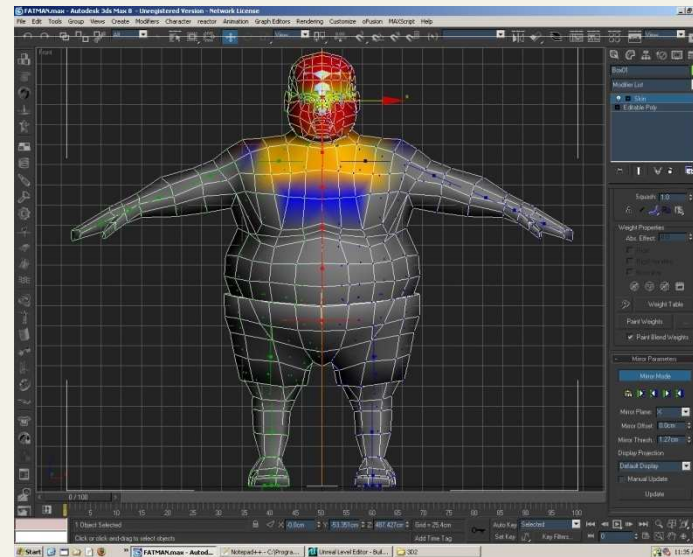
© Dreamworks

« qualité plutôt que quantité »







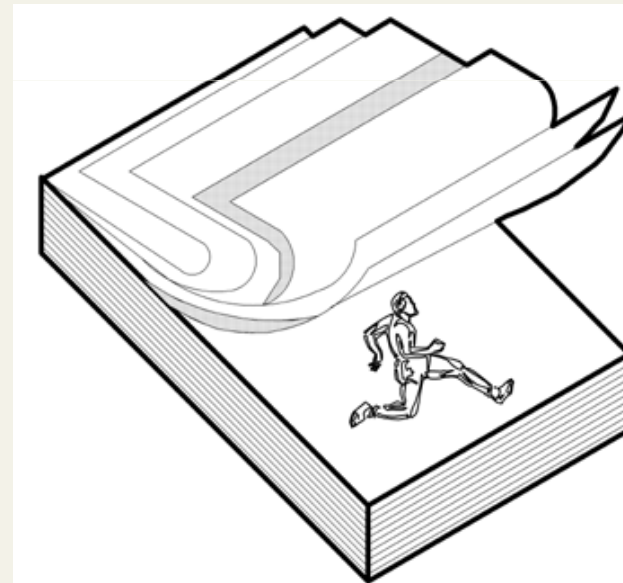


Jeff Lew



# QU'EST-CE QU'UNE ANIMATION ?

- Animation = séquence d'images fixes affichées successivement
- Peut être fait de différentes manières :
  - ✦ En dessinant toutes les images
  - ✦ En laissant l'ordinateur calculer certaines transitions
  - ✦ En laissant l'ordinateur calculer tout



- Image par image

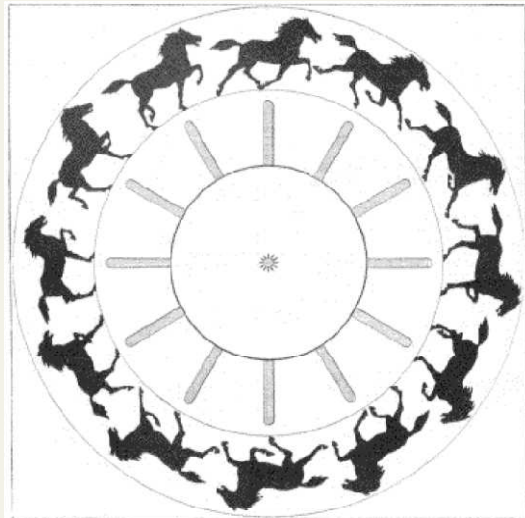


Fig. 1. Disque zoopraxique d'un cheval au trot. (D'après les photographies instantanées de N. Muybridge.)

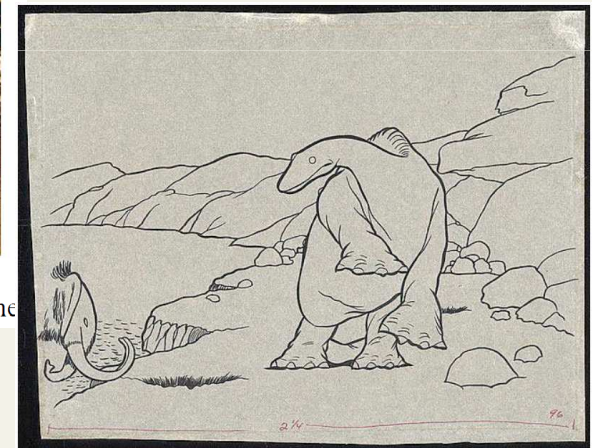
revue *La Nature* <http://cnum.cnam.fr>

E. MUYBRIDGE - Zoopraxinoscope



<http://www.institut-lumiere.org/>

1895 - Auguste et Louis LUMIERE (Lyon)- Le cinématographe



<http://www.loc.gov/tr/print/swann/artwood/aw-animation.html>

ca 1910 - Windsor McCAY - Gertie the dinosaur





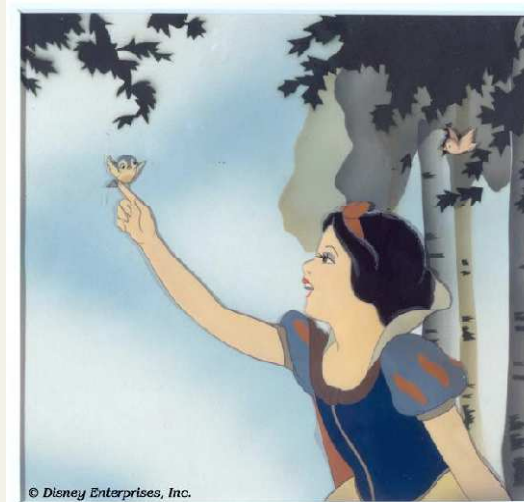
# COMMENT ANIMER ?

- Céluloïdes



<http://frames.free.fr/cello.htm>

1915 - Earl HURD - Les calques en celluloïde (« celluloid », « cel »)



© Disney Enterprises, Inc.

1937 - Walt DISNEY - Snow White



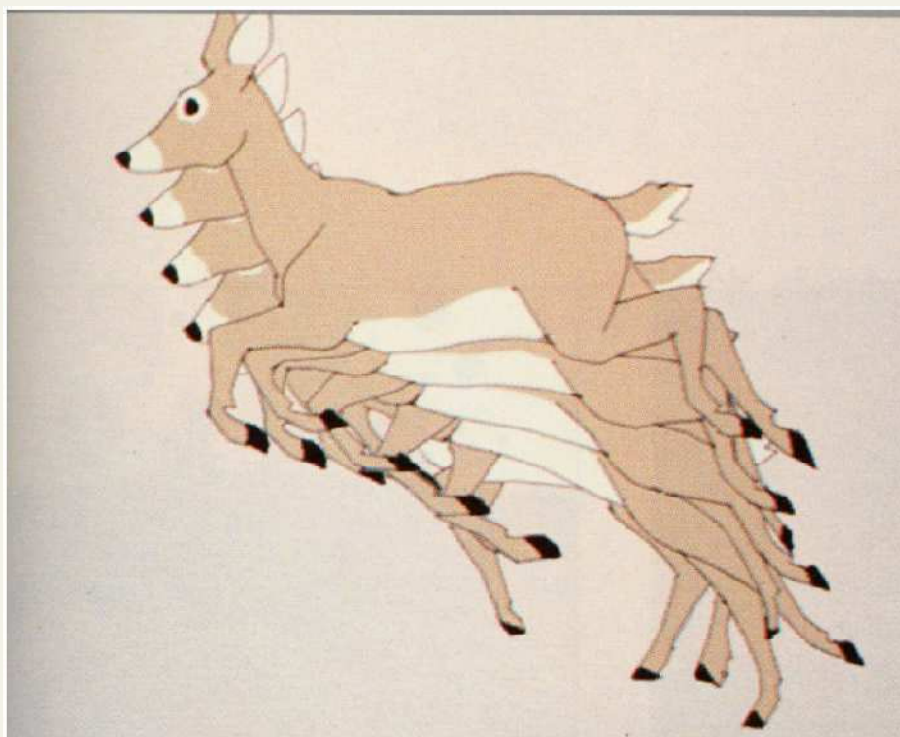
Multiplane camera



(musée du Walt Disney studio, Burbank)

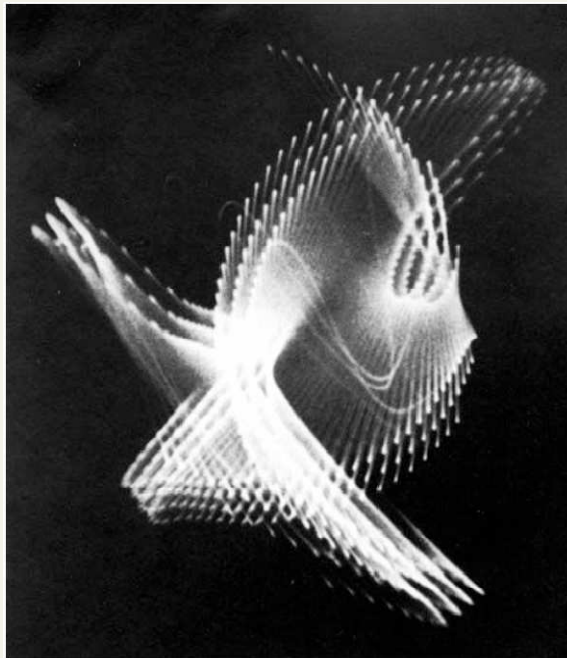


- *Keyframing* analogique

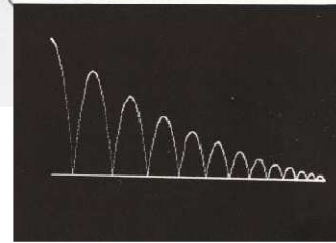
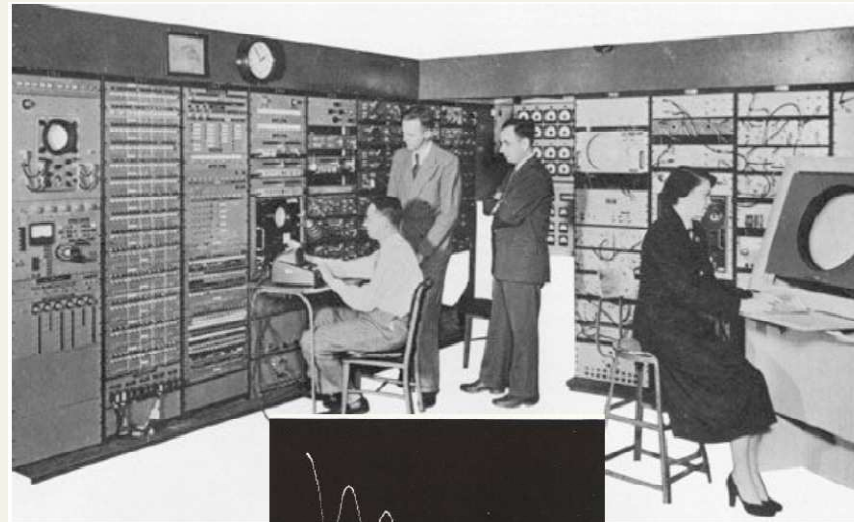


# COMMENT ANIMER ?

- Les premières animations (elles étaient procédurales !)



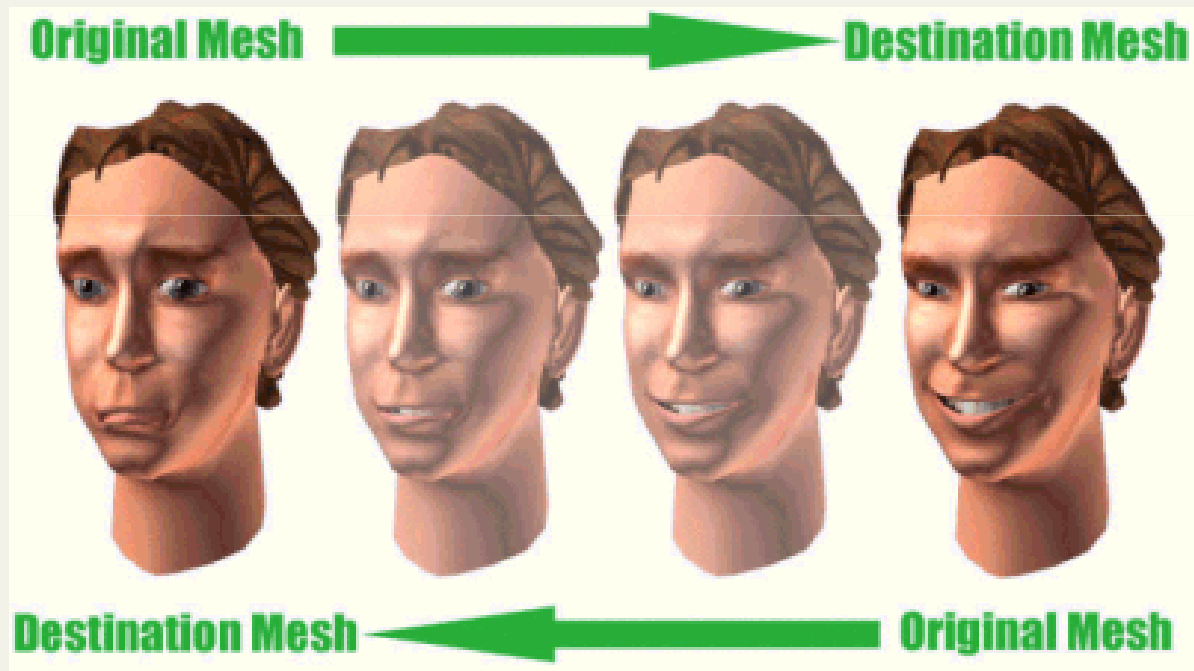
1950 - Ben Laposky



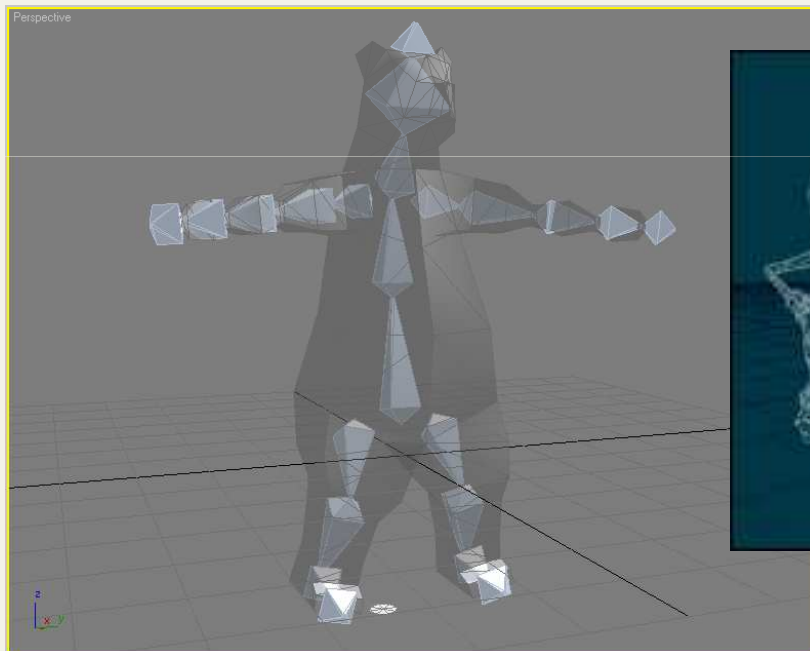
1949-51 - Projet WHIRLWIND



- *Keyframing*
  - Interpolation de valeurs (positions, couleurs, textures, ...)



- *Boning & skinning*
  - Associer un squelette avec un maillage
  - Bouger un os du squelette bouge la portion du maillage associée

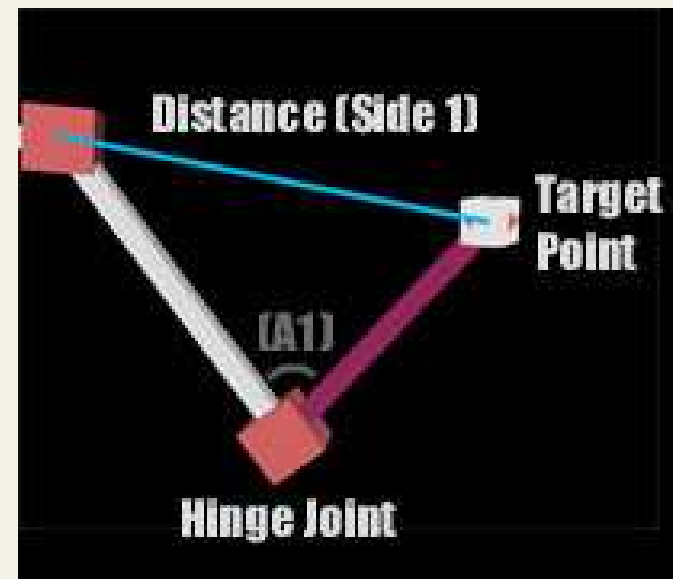
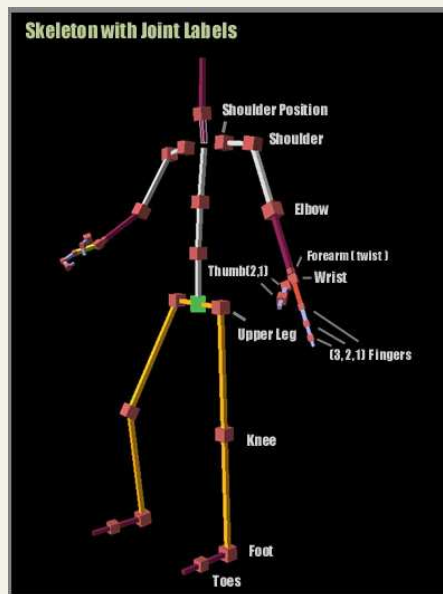


Jeff Lew

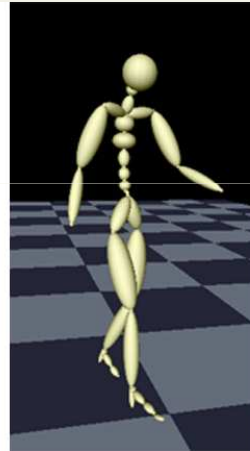
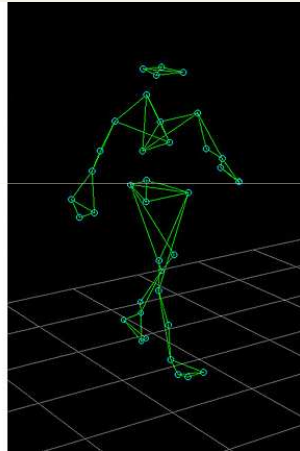
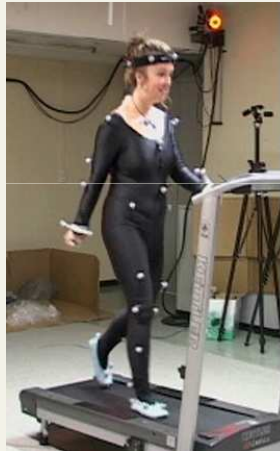


- *Inverse Kinematics*

- Etant donnée une position finale, calcule les angles entre les os
- Prise en compte de degrés de liberté et de contraintes



- Motion Capture
  - Enregistrement de mouvements

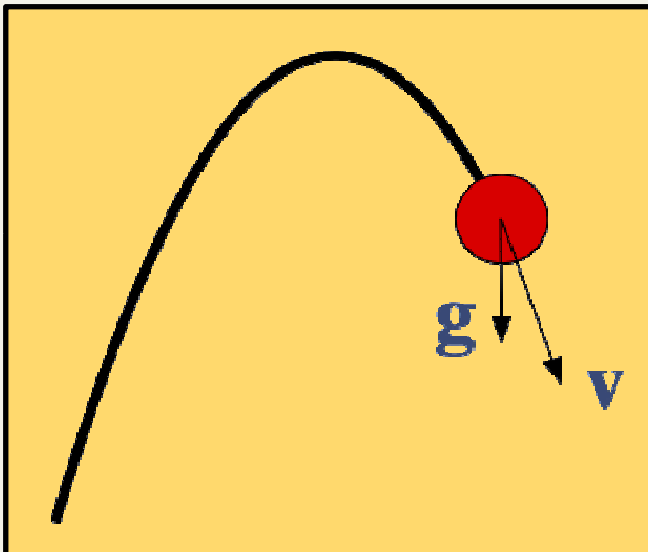


- Réduire le nombre d'animations à créer
  - ★ Parce que c'est coûteux
  - ★ Parce qu'elles ne sont pas facilement réutilisables (morphologies, jeux différents)
  - ★ La physique, les émotions nécessitent une quasi infinité d'animations
- Comment ?
  - ★ Principalement physique :
    - ⇒ Corps rigides
    - ⇒ Particules
    - ⇒ Masses-ressorts
    - ⇒ Rag-dolls
  - ★ Mais aussi IA
    - ⇒ Pathfinding
    - ⇒ Émotions
    - ⇒ Foule





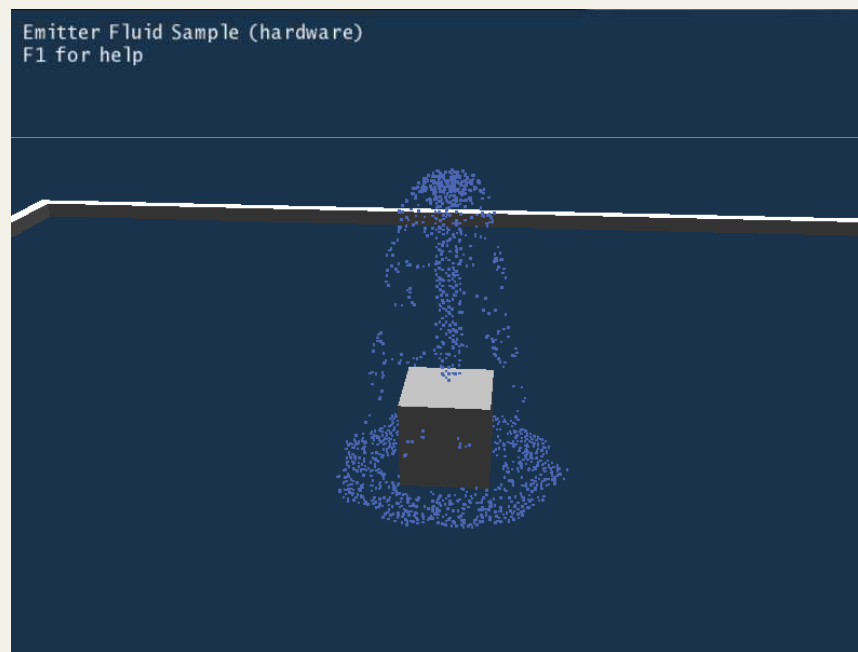
- Corps rigide = taille constante, pas de déformation
  - ★ Ils suivent la 2ème loi de Newton



$$\mathbf{x}^{t+\Delta t} = \mathbf{x}^t + \Delta t \mathbf{v}^t + \frac{1}{2} \Delta t^2 \mathbf{a}^t$$

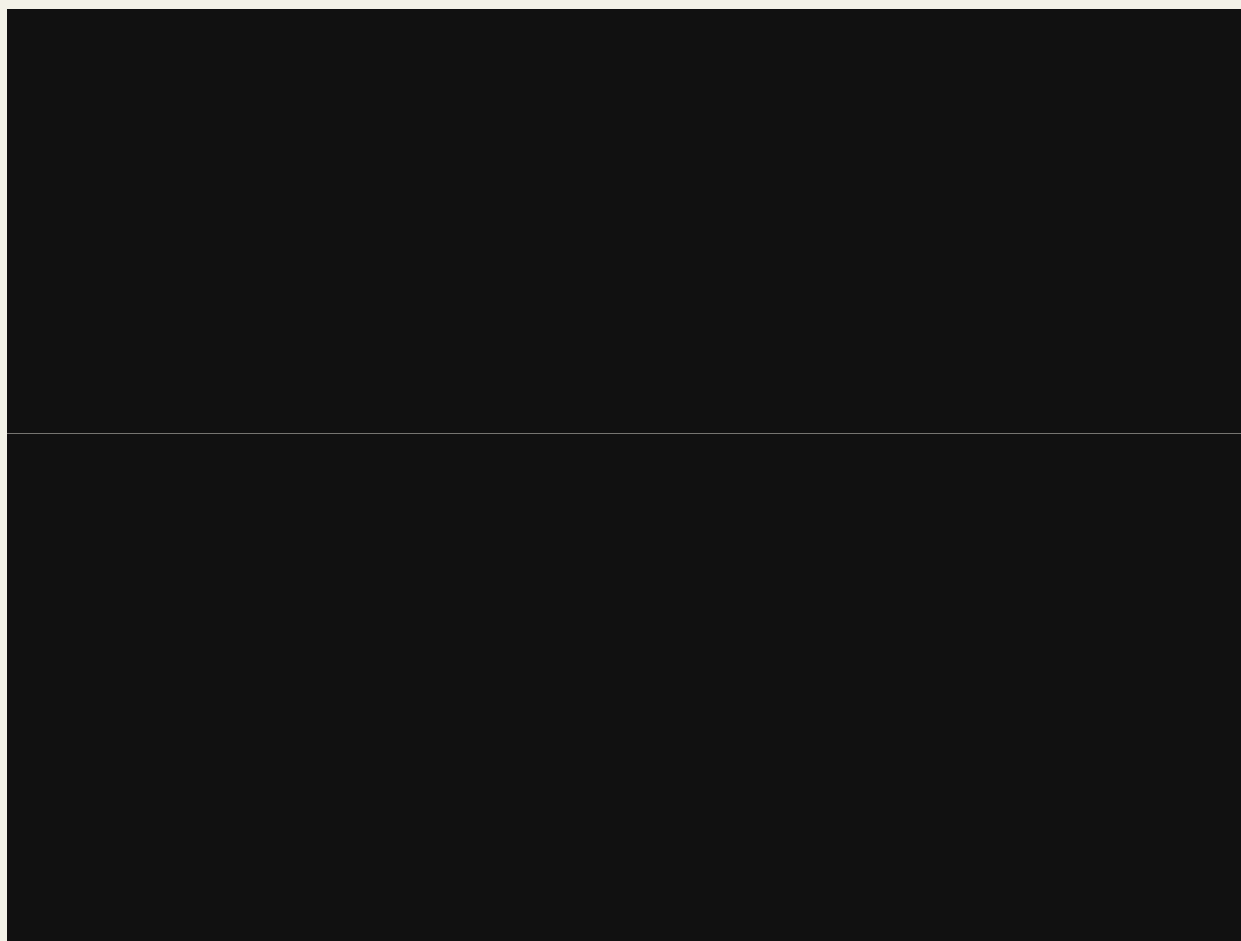


- Particules = solides indéformables (sans collisions)
  - ✦ Mêmes lois physiques (i.e. gravitation-attraction-repulsion)

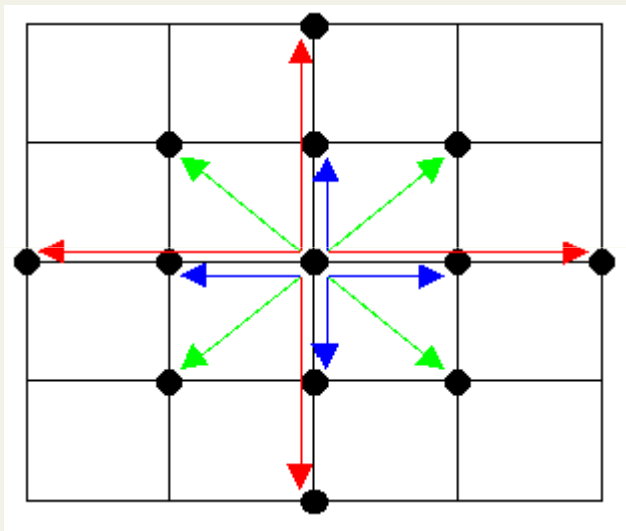


© NVidia – PhysX SDK





- Systèmes masses-ressorts = particules liées les unes aux autres

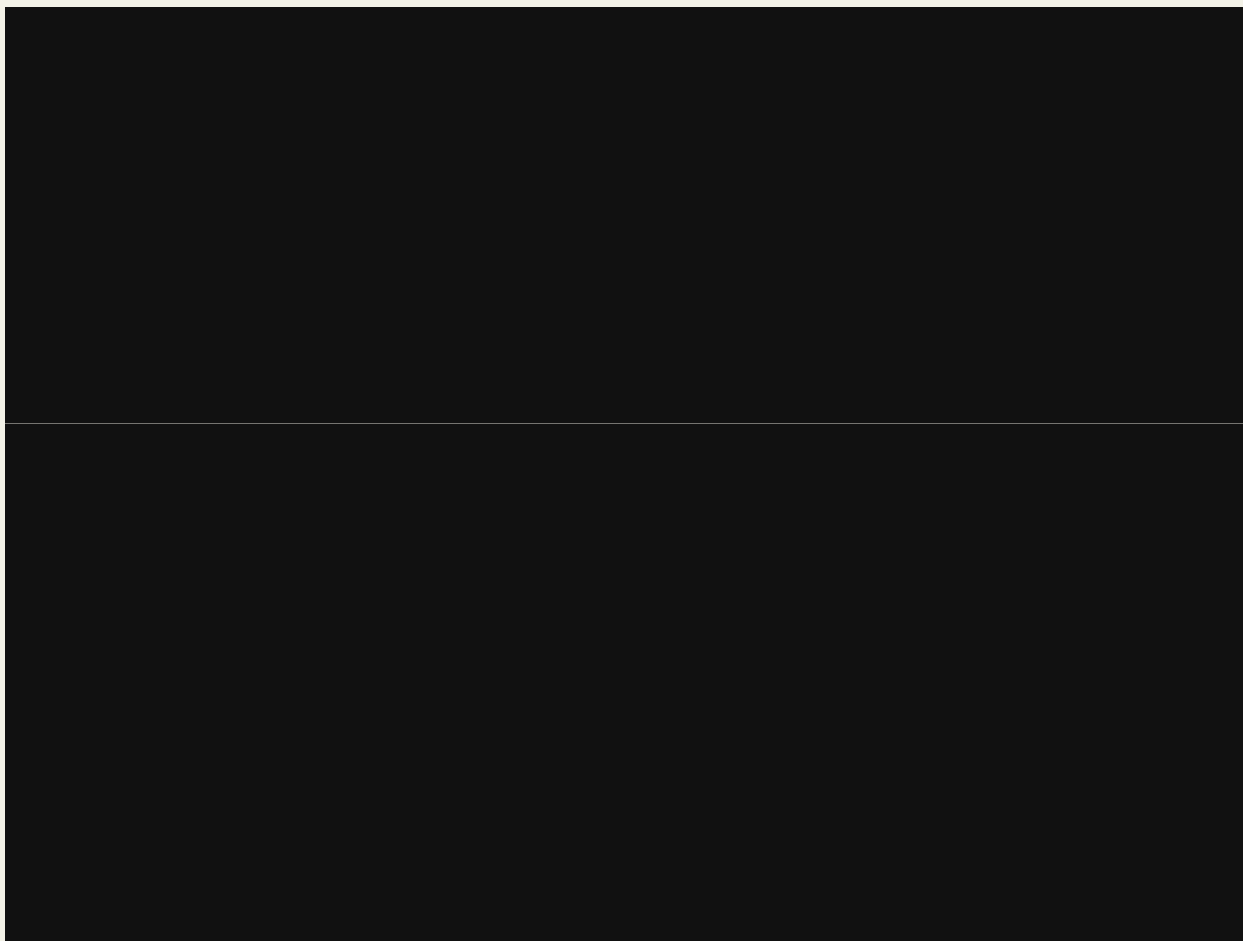


Damping Demo: Undamped, normally damped, COM damped (software)  
Use 1-9 to choose scene  
Use right mouse button to drag objects  
Use 'h' for hardware on/off, 'b' for bending  
Press space to shoot



- Permettent d'animer les cheveux, les vêtements, et objets déformables





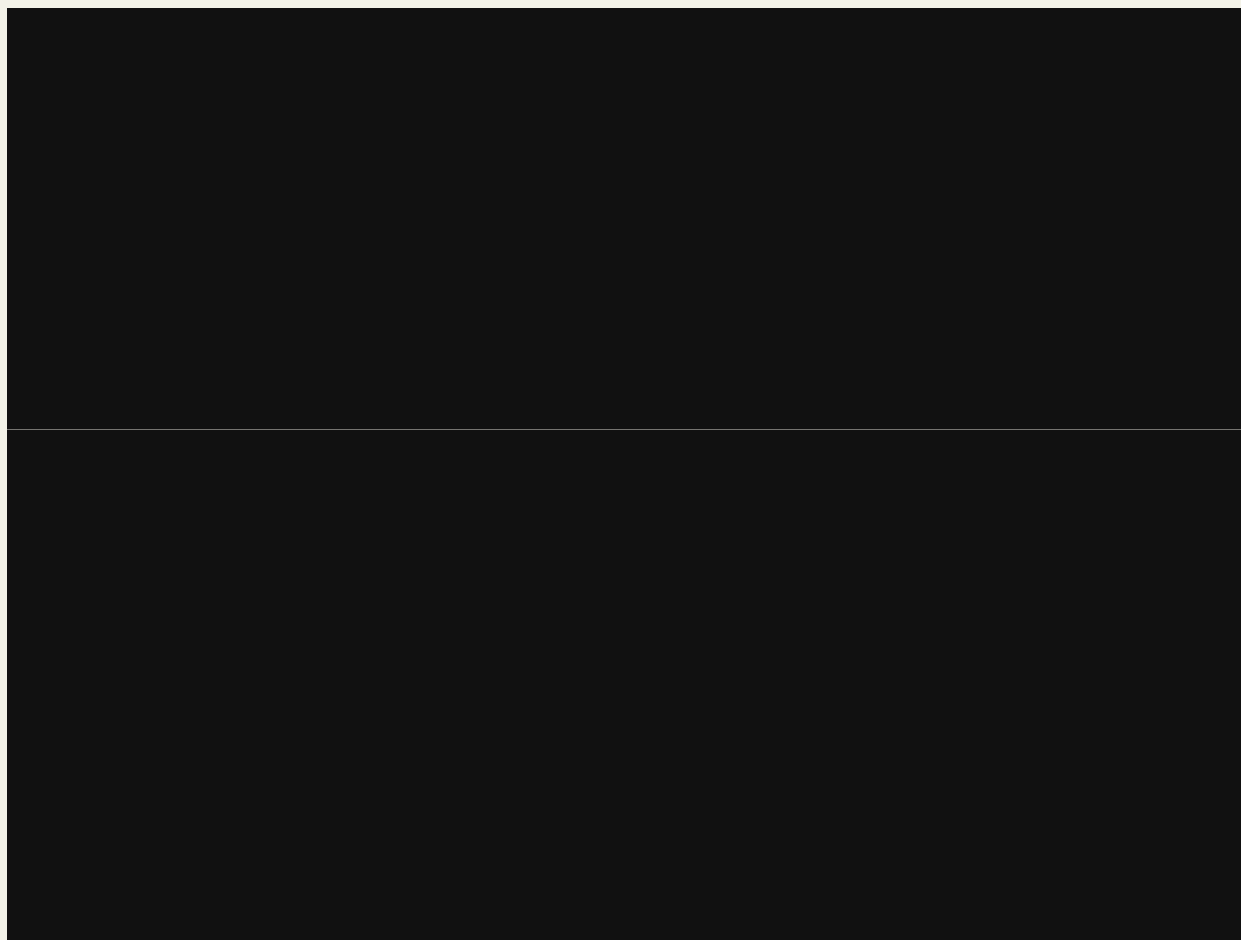
- *Rag-dolls* = les os du squelette sont gérés comme des solides
  - ★ Ils sont reliés par des jointures qui ont des contraintes
- Simplifications :
  - ★ Calculs pour certains os
  - ★ Calculs pour certains DDL
- *Blending* facile entre une animation KF, IK et une animation physique *ragdoll*



© Ubisoft – Assassin's creed

©2006 Artificial Studios



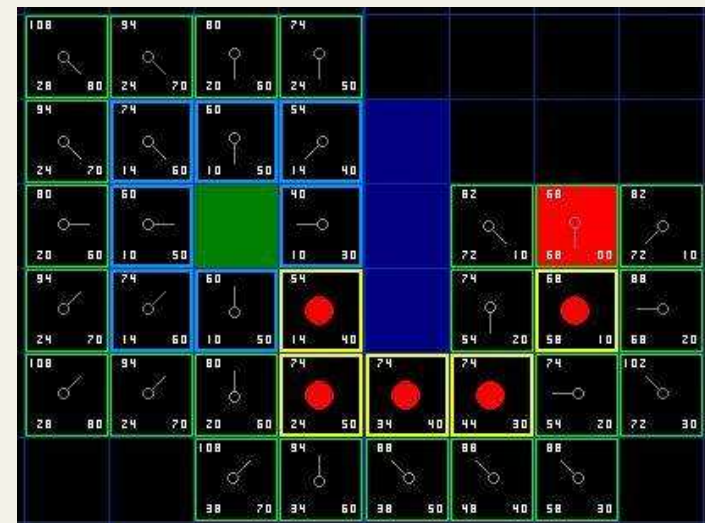


©2006 Artificial Studios



## ● IA

- ★ Path finding : trouver son chemin dans un labyrinthe
- ★ Comportements adaptatifs (Black & White, Creatures): utilisation des événements passés pour accommoder les réactions
- ★ Foule : bouger automatiquement plusieurs PNJ

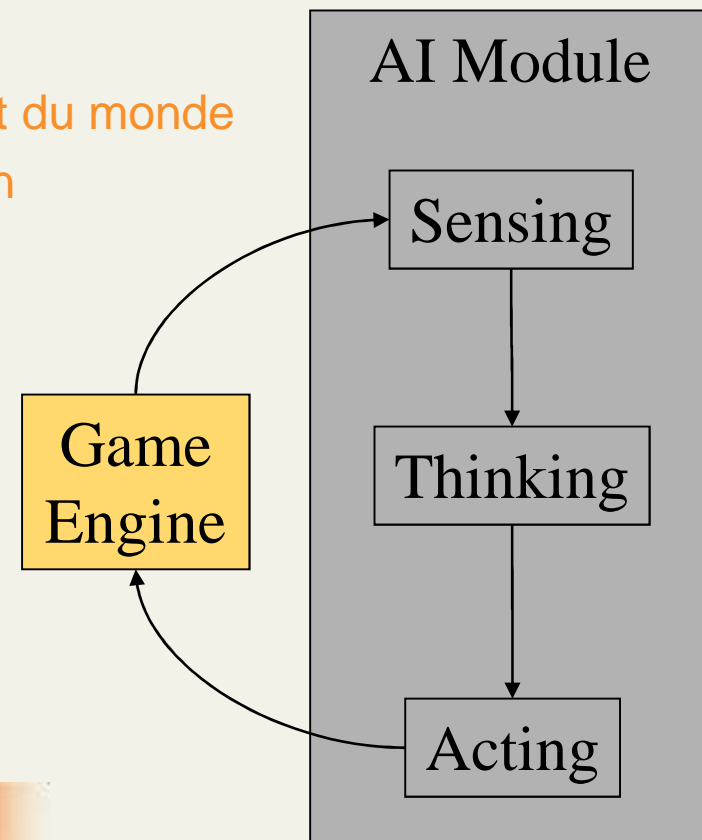


©2006 Artificial Studios





- L'IA fait partie de la boucle de jeu. Les calculs sont faits après les actions du joueur et avant l'affichage
- Elle se décline en 3 phases :
  - ★ La captation permet d'établir l'état du monde
  - ★ Ca peut être très simple puisqu'on peut considérer les événements
  - ★ Ou complexe si l'on veut une sémantique de plus haut niveau
- La phase de réflexion décide ce qu'il y a à faire
- La phase d'action donne les ordres



- 2 modes d'appels du moteur d'IA :
  - ✦ À une fréquence fixée (*polling*)
  - ✦ En fonction d'événements (*event driven*)
- Programmer une IA, c'est chercher à satisfaire ces critères :
  - ✦ Recherche de solution – décider d'une stratégie et fait en sorte de l'appliquer
  - ✦ Réactive – répond immédiatement aux changements
  - ✦ Gérer l'expérience – engrange des connaissances
  - ✦ Développement rapide et efficace
  - ✦ Utilisation faible du CPU et de la mémoire
  - ➔ Ils sont antagonistes en général
- Grand nombre de solutions :
  - ✦ Machines à états finis, graphes de décisions, réseaux neuronaux, logique floue, ...

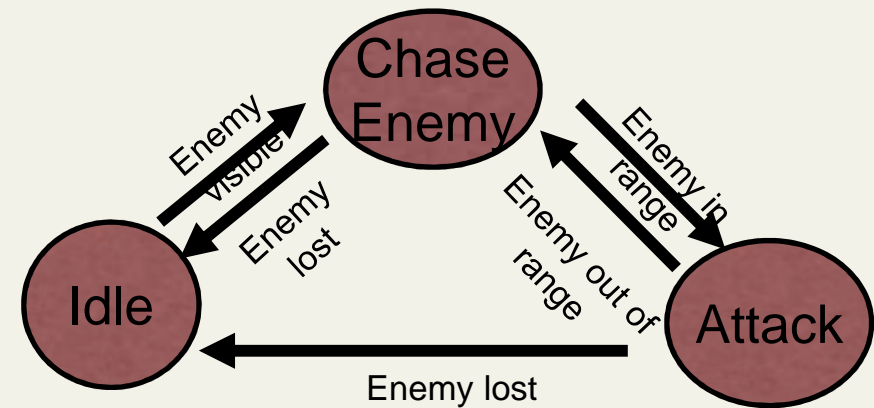


- Les machines à états finis

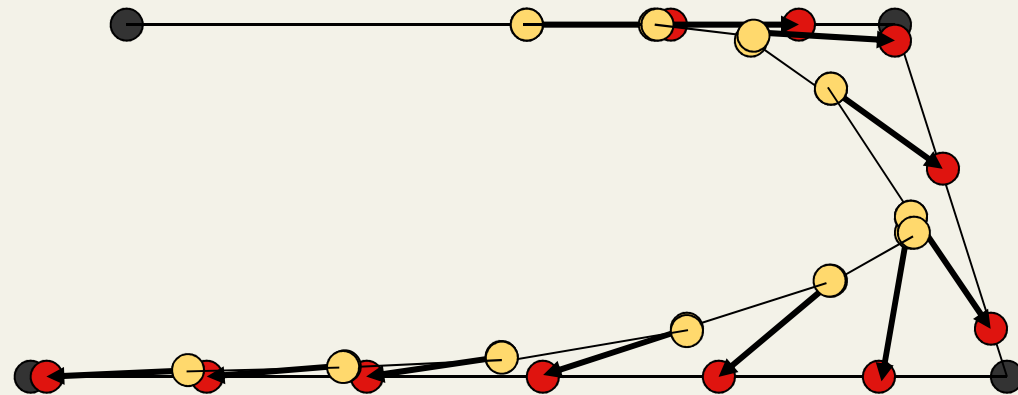
- ★ Un ensemble d'états dans lequel peut être l'agent
- ★ Connectés par un ensemble de transitions dépendant des changements dans le monde

- Exemple : les quake bots

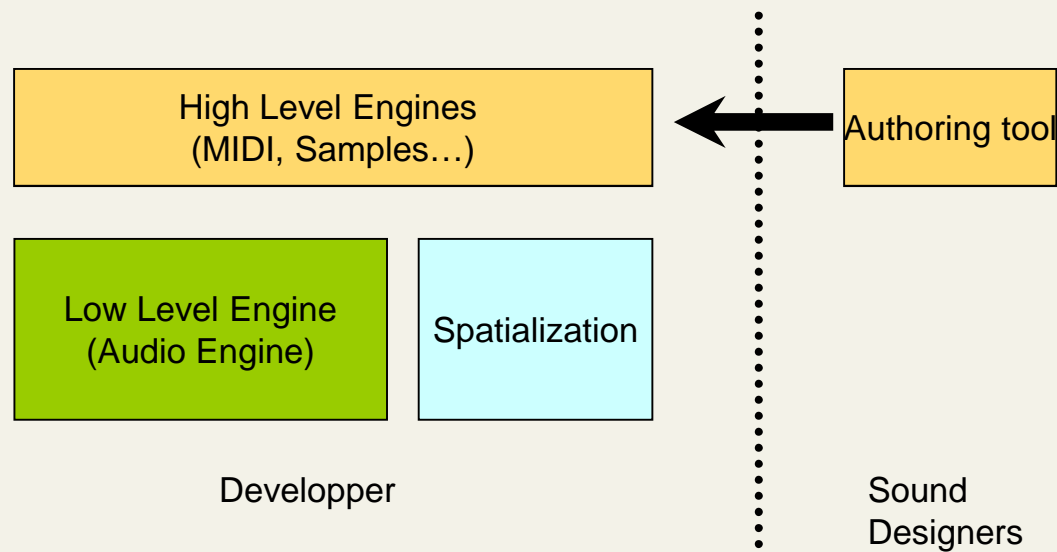
- ★ Se balader aléatoirement si je ne perçoit aucun ennemi
- ★ Si voit un ennemi, attaque
- ★ Quand entend un ennemi, le rechercher
- ★ Quand meurt, renaît
- ★ Quand niveau de vie bas et voit ennemi bat en retraite



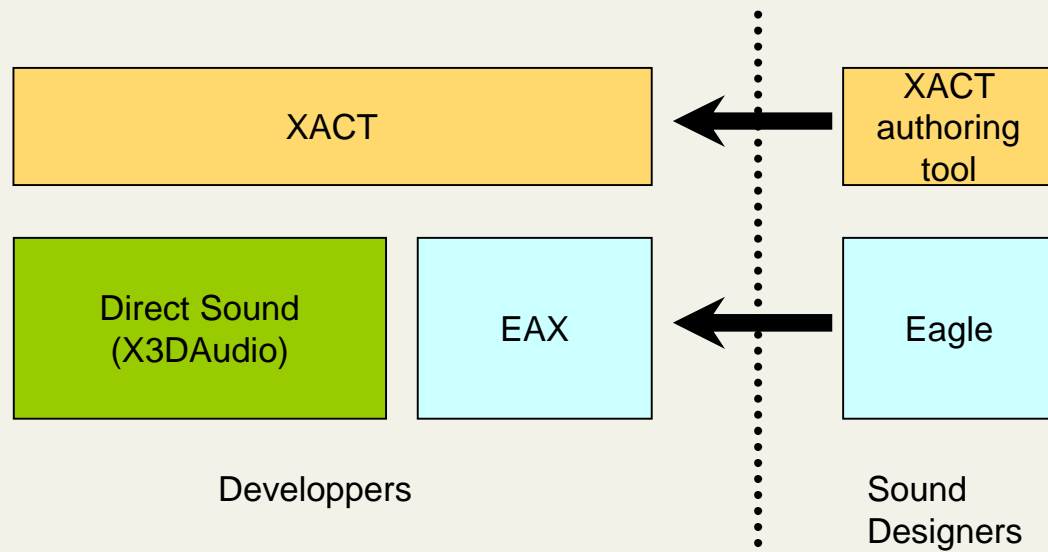
- Problématique très courante dans les JV :
  - ★ Dans un FPS : comment un PNJ va de salle en salle ?
  - ★ Dans un RTS : le joueur donne l'ordre à des unités d'aller quelque part. Comment y vont-elles ? Comment s'évitent-elles ?
- A\* est l'algorithme générique généralement choisi
  - ★ Il permet de minimiser une valeur : généralement la distance ou le temps pour aller d'un point A à un point B
  - ★ Mais ne suffit pas pour avoir un résultat rapide et efficace
- *Chase the point* : les agents vont vers une cible qui se déplace le long du chemin trouvé par A\*



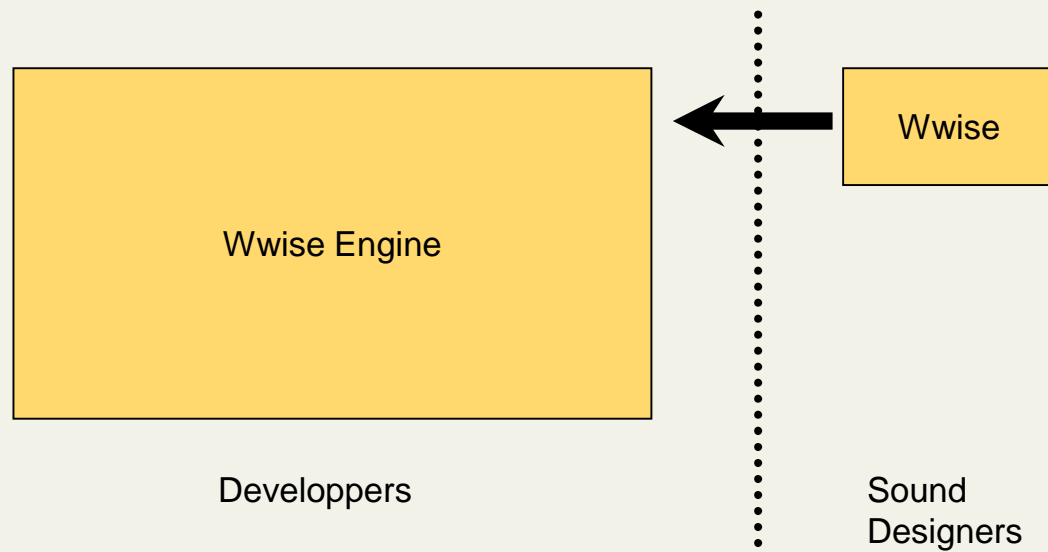
- Generic Engine



- Microsoft



- Audiokinetic

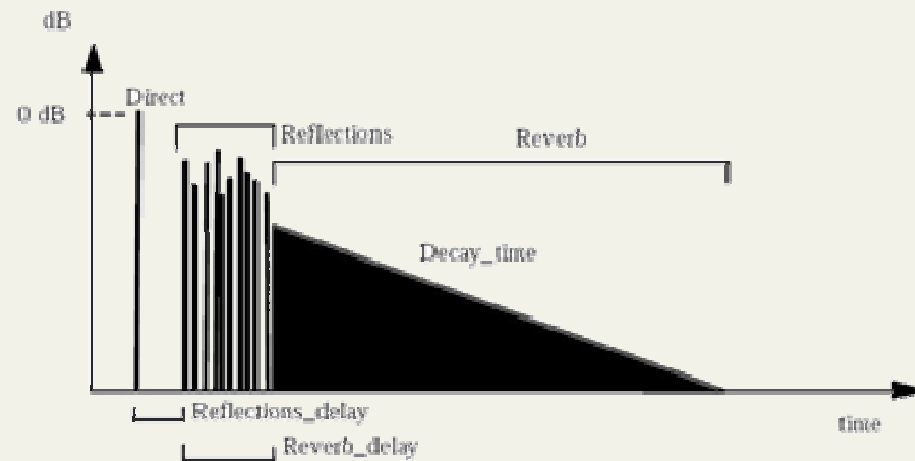
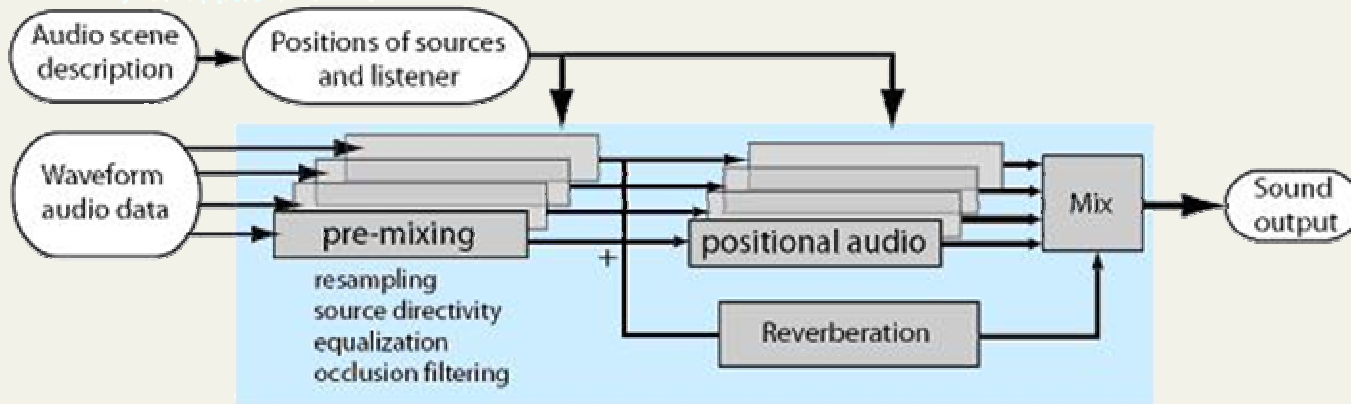


- APIs basées sur un modèle psycho-acoustique (vs physique)
- Mêmes fonctionnalités :
  - ★ Chargement des samples
  - ★ Positionnement des sources sonores
  - ★ Positionnement du listener
  - ★ Mixage
  - ★ Réverbération
  - ★ Occlusion

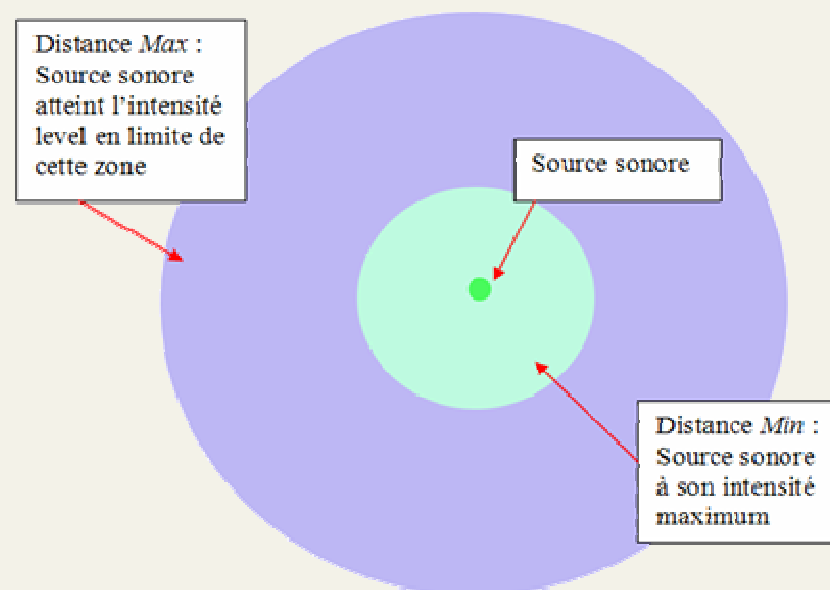




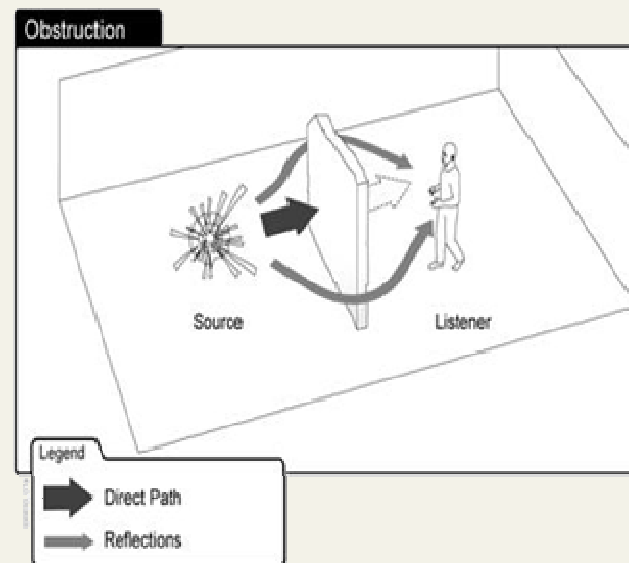
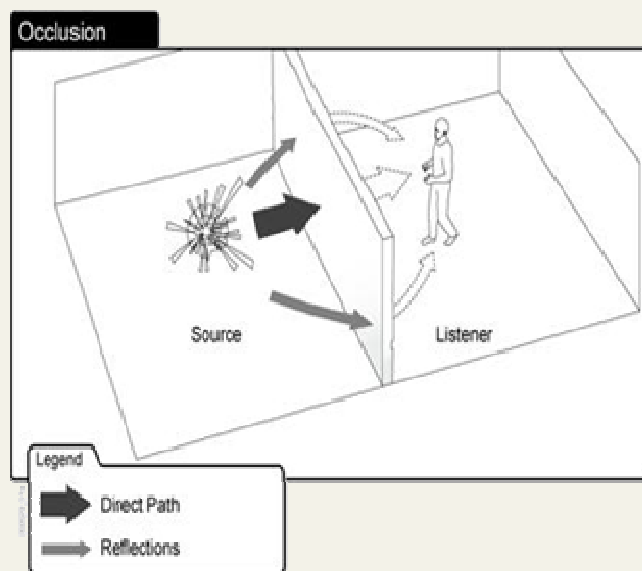
## Traditional pipeline



- Audible sphere



- Occlusions and obstructions



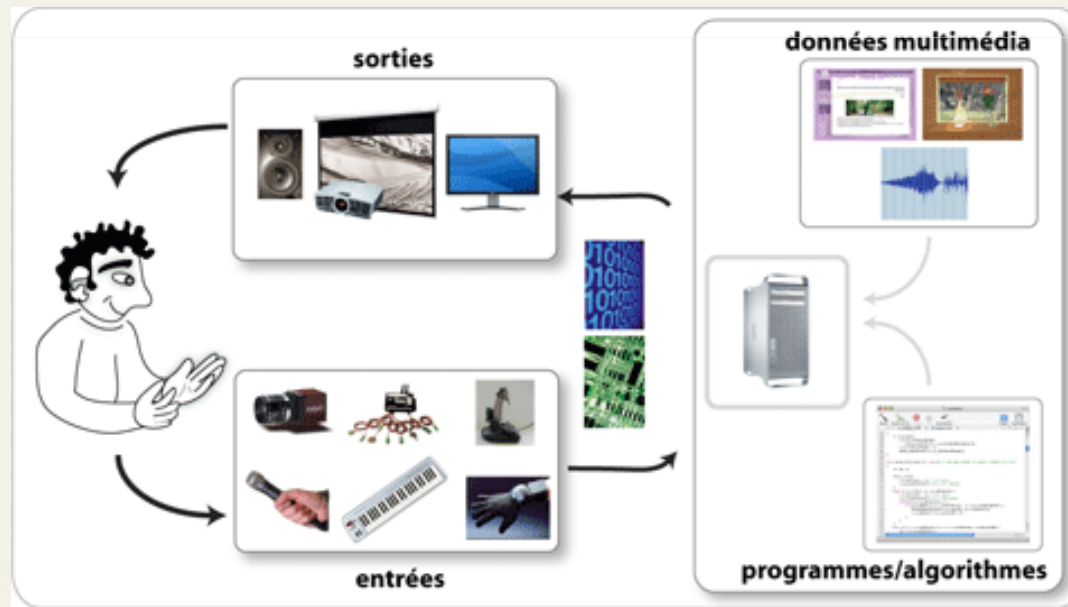
- Constat :
  - ★ L'informatique envahit la vie:
    - ⇒ PC, distributeur de billet, borne de réservation (avion-train), téléphone portable, voiture, ...
  - ★ au travail : réseau, bureautique professionnelle
    - ⇒ systèmes embarqués, etc.
  - ★ Or, tout le monde n'a pas les mêmes capacités
- Questions :
  - ★ est-ce important d'avoir une bonne interface ?
  - ★ que doit-on attendre d'une bonne interface ?



- **Interface ?**
  - ★ Ne désigne que le vecteur de communication
  - ★ Les boutons, les menus, les couleurs ou les animations ne suffisent pas à rendre un système *utilisable*
- **Interaction ?**
  - ★ La séquence d'actions nécessaires pour accomplir une tâche
  - ★ La réponse du système à une action de l'utilisateur
- **Termes indissociables**



- ... comme Homme (être humain)
- des interfaces utilisables
- ... comme Machine
- des fonctionnalités utiles

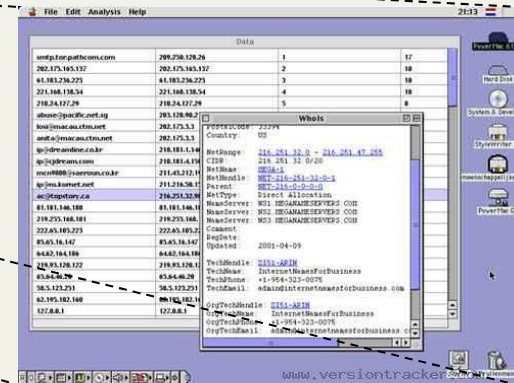


- L'Interaction Homme-Machine

L'Interaction Homme-Machine est une discipline consacrée à la conception, à la mise en œuvre et à l'évaluation de systèmes informatiques interactifs destinés à des utilisateurs humains ainsi qu'à l'étude des principaux phénomènes qui les entourent



# QU'EST-CE QUE L'IHM

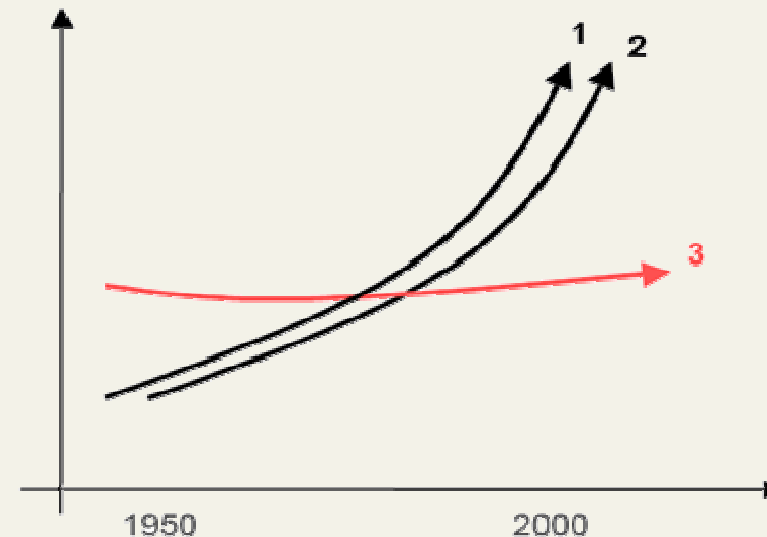




- Que veut-on d'une IHM ?
  - ★ interface invisible, facilité d'utilisation ?
  - ★ apprentissage ? affordance ?
  - ★ universelle ?
  - ★ évolutive (ajout de fonctionnalités), etc.
- Aspects socio-économiques (rejet, argument de vente) et aspects techniques (réalisation et utilisabilité)
- IHM = carrefour des compétences



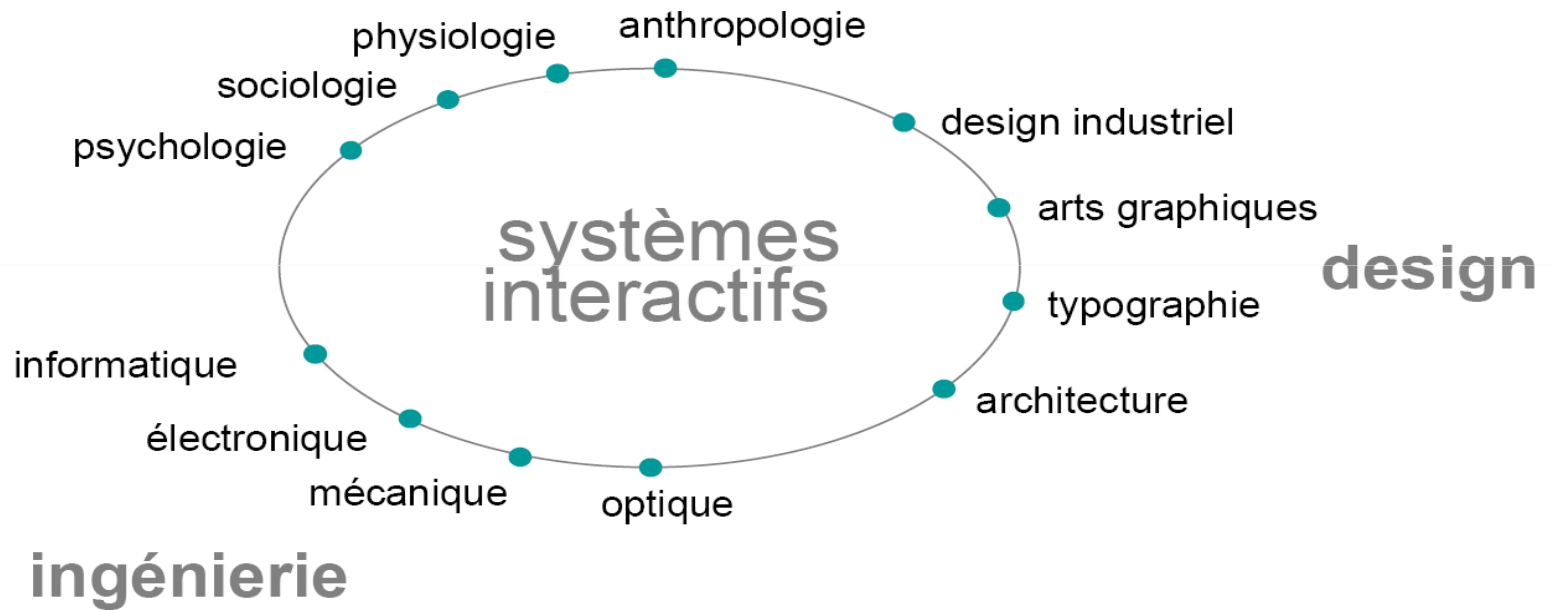
- 1 - le matériel progresse sans cesse (Moore)
- 2 - les fonctionnalités promises aussi (Buxton)
- 3 - l'homme, lui, ne change pas, ou presque...



Limites des capacités de *perception* et d'*action* : le temps de la frustration !



## sciences de la nature



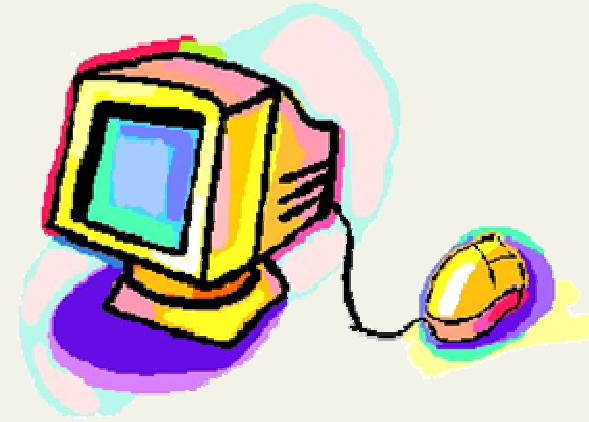
**Windows** (fenêtres)

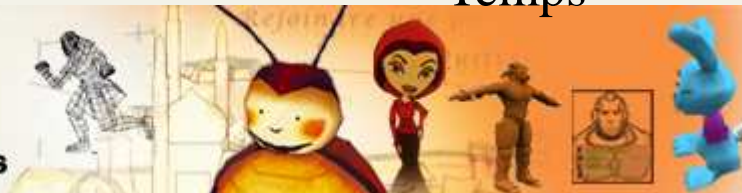
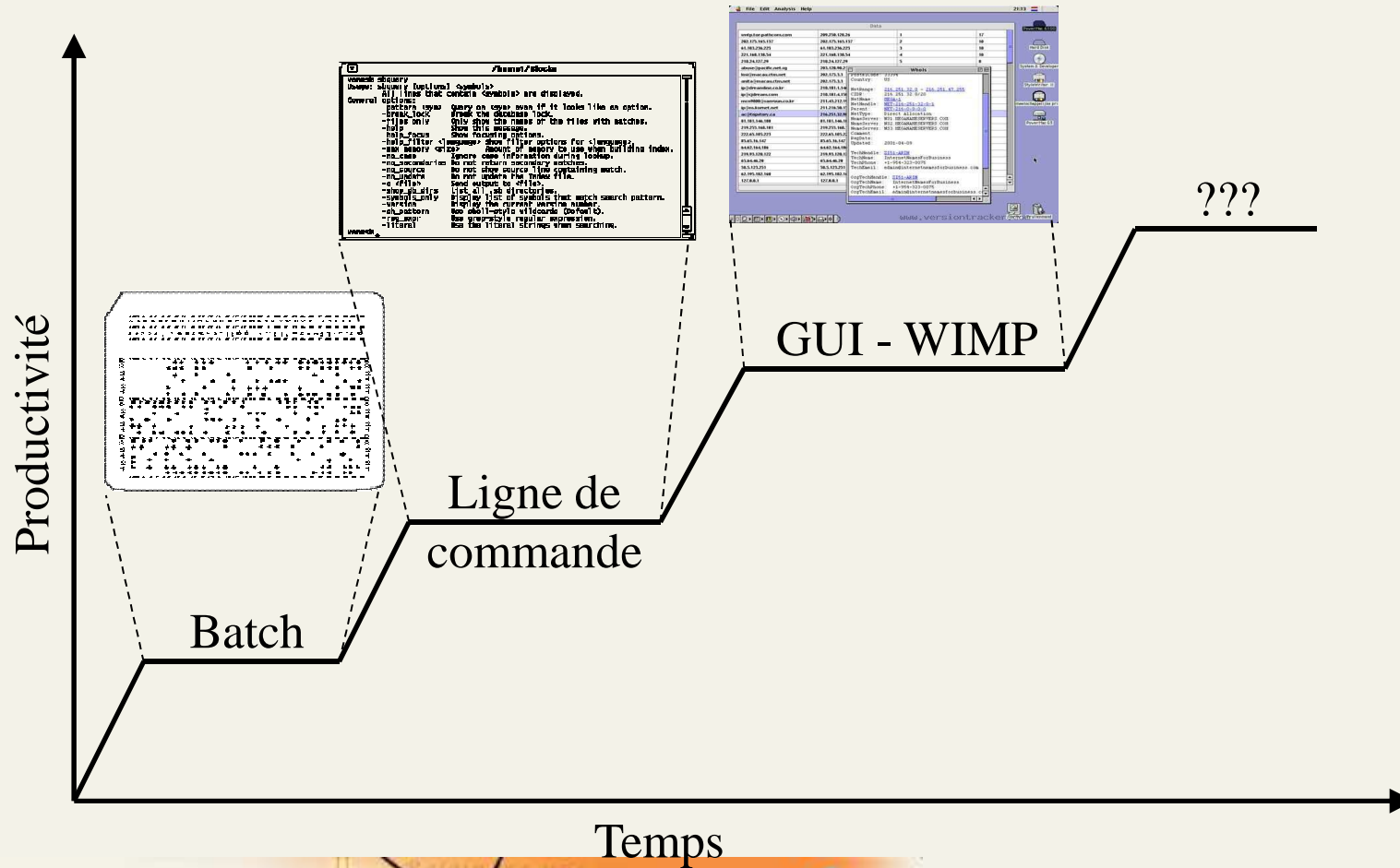
**Icônes**

**Menus**, boîtes de dialogue, etc.

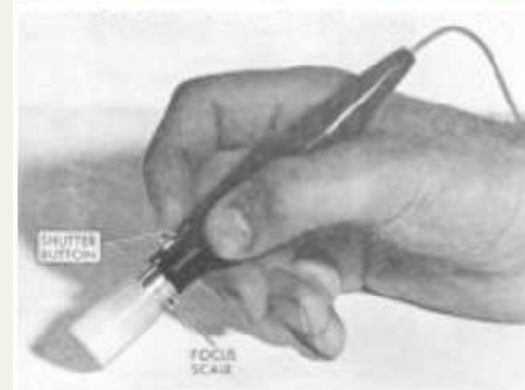
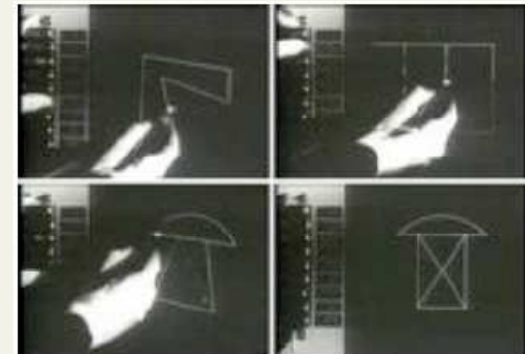
**Pointage**, sélection, tracé

- **Avantages :**
  - ★ **apprentissage rapide**
  - ★ **environnements standards**
  - ★ **des techniques d'interaction simples à utiliser et à programmer**
- **Comment en est-on arrivés là en 1970 ?**
- **Comment en est-on restés là en 2010 ???**

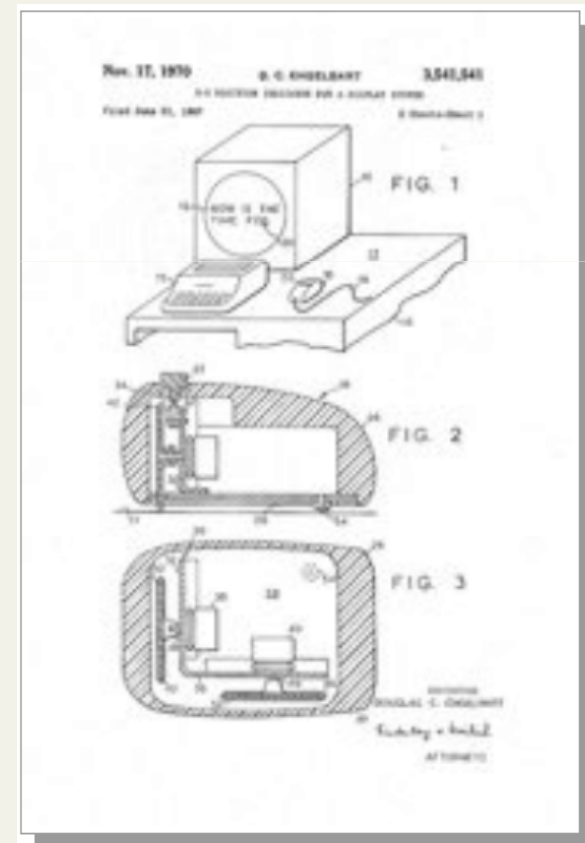




- Années 60, deux inventions clés :
  - ★ Sketchpad (Sutherland, ~1963)
    - ⇒ Écran cathodique et stylo optique
    - ⇒ Désignation directe des objets
    - ⇒ Techniques nouvelles : zoom, ruberband



- Années 60, deux inventions clés :
  - ★ Sketchpad (Sutherland, ~1963)
    - ⇒ Écran cathodique et stylo optique
    - ⇒ Désignation directe des objets
    - ⇒ Techniques nouvelles : zoom, ruberband
  - ★ Souris (Engelbart, 1964)
    - ⇒ 2 roues : capter les mouvement sur 2 axes
    - ⇒ Pointage plus performant qu'avec d'autres dispositifs (en 1982) : joystick, clavier

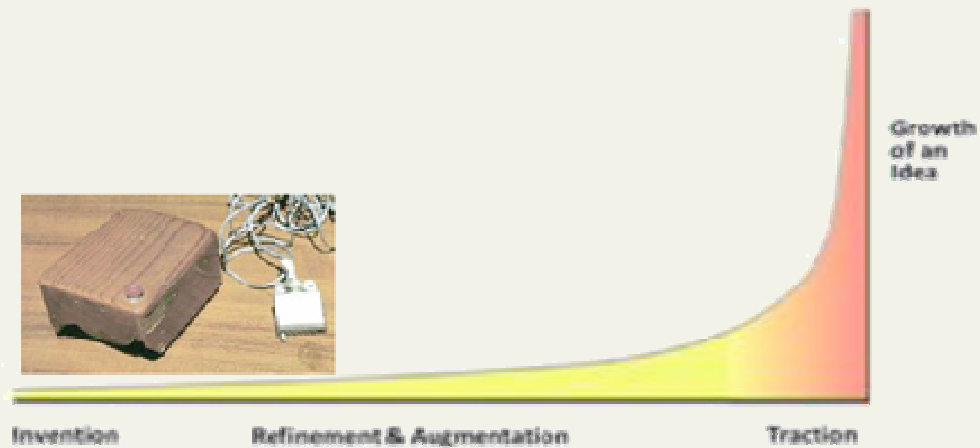


Engelbart, Mouse Patent, 1970

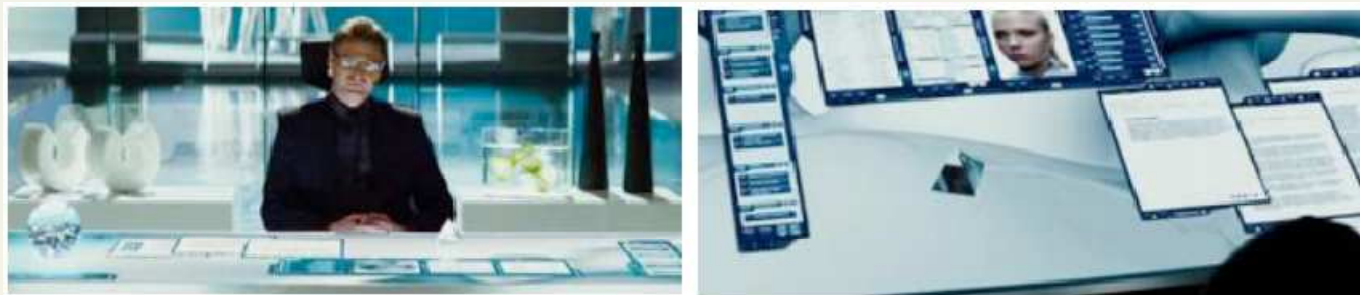


# REPÈRES HISTORIQUES

De bonnes idées peuvent prendre longtemps (30 ans !) pour mûrir...



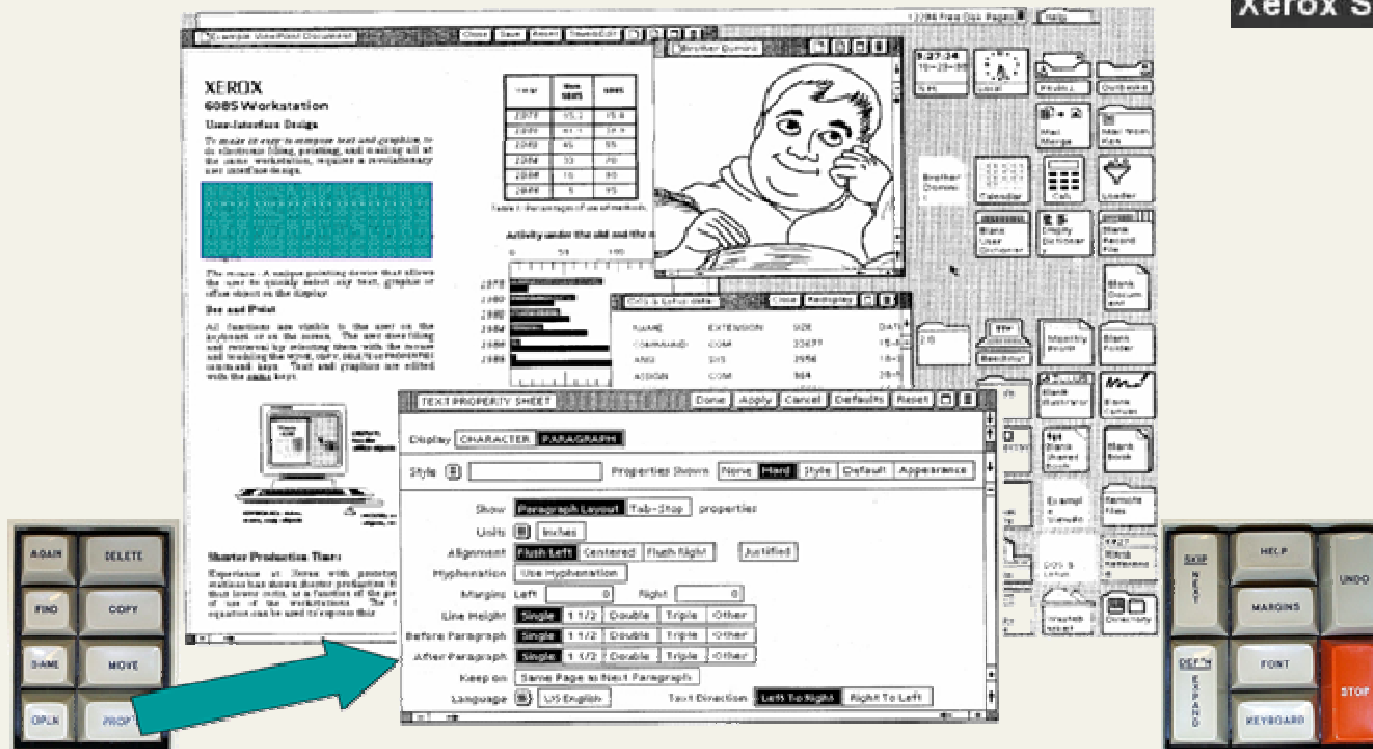
[Buxton (2008), *The long nose of innovation*]



(The Island, 2005)



- Le Xerox Star (1975)

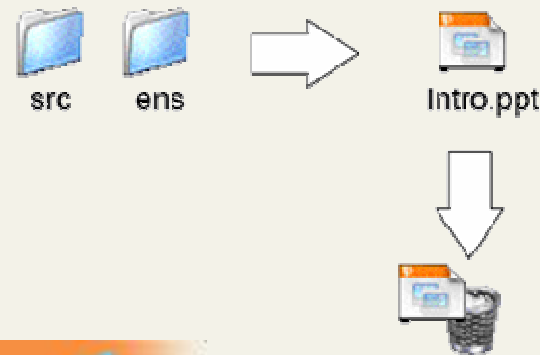


## Manipulation directe (B. Shneiderman, 1983)

- ★ représentation continue des objets et actions d'intérêt
- ★ utilisation d'actions "physiques" (ex : pointer, déplacer) plutôt que des commandes à la syntaxe complexe
- ★ opérations rapides, incrémentales et réversibles, dont les actions sur les objets sont immédiatement visibles
- ★ Approche progressive pour faciliter l'apprentissage

*"Point and click instead of remember and type"*

```
% ls  
src/ ens/  
% ls ens/  
intro.ppt  
% rm ens/intro.ppt
```



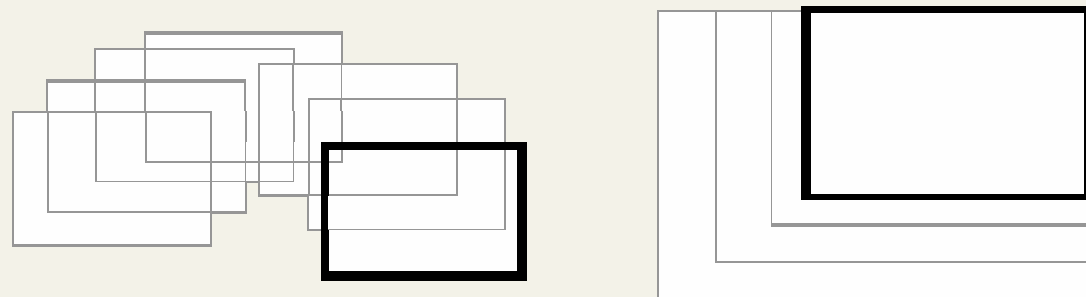
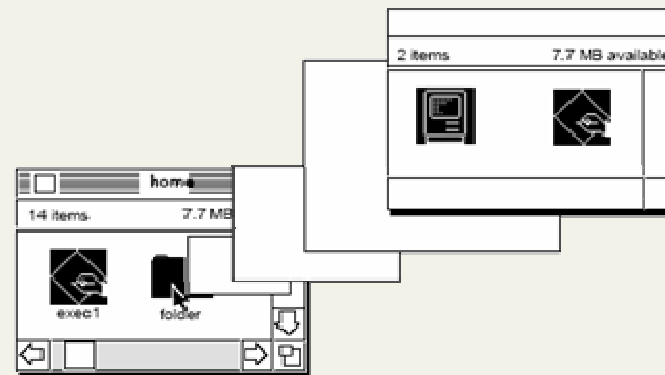
## Couplage perception/action

- *Agir pour percevoir*
  - ★ perception de la profondeur par des mouvements de la tête
  - ★ perception de la texture d'un objet en déplaçant le doigt sur sa surface
- *Percevoir pour agir*
  - ★ ajuster les mouvements du bras pour saisir un objet
- Importance de la continuité de ce couplage



## Le *feedback* (retour d'information)

- Pointage
- Sélection
- Tracé, déplacement, transformation



# PEU DE CHOSES ONT CHANGÉ DEPUIS XEROX STAR

- Augmentation de la surface d'affichage



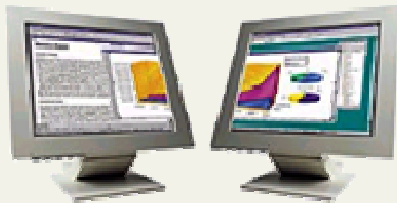
9", 512x342 pixels



23", 1920x1200 pixels

**Facteur x4**

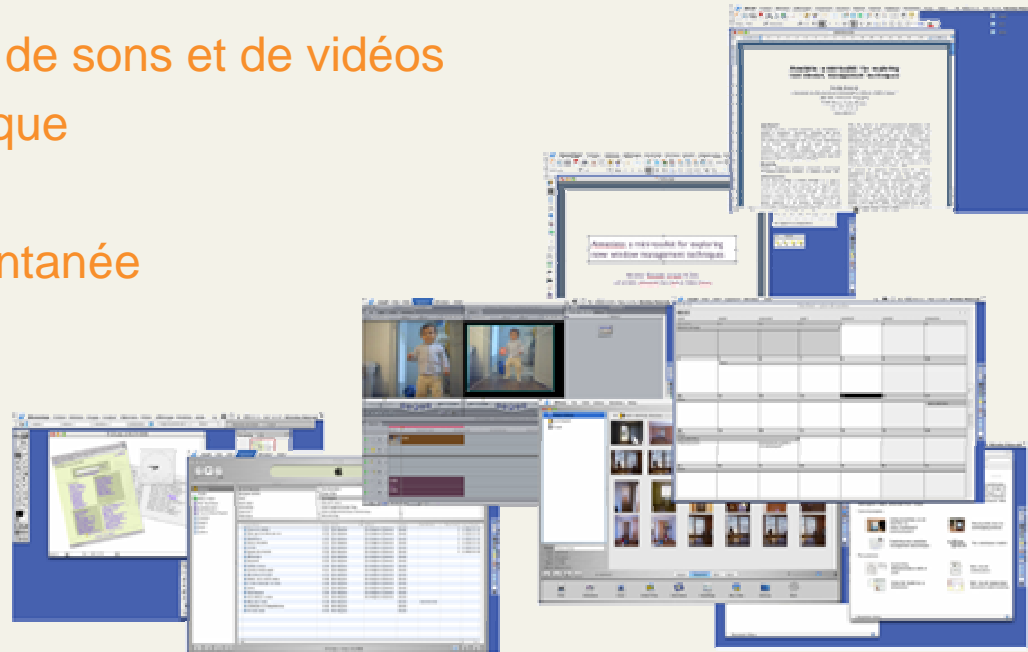
- Utilisation de multiples écrans réels



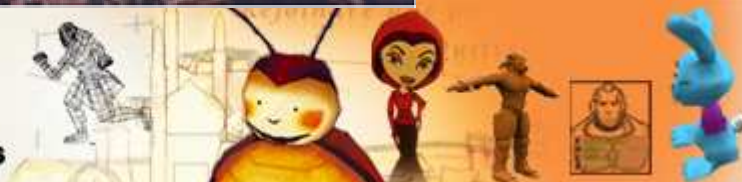
# .. ET POURTANT BEAUCOUP DE CHOSES ONT CHANGÉ

- Les activités se multiplient
  - ✦ traitement de texte, tableur
  - ✦ jeux
  - ✦ édition d'images, de sons et de vidéos
  - ✦ courrier électronique
  - ✦ Web
  - ✦ messagerie instantanée
  - ✦ *media players*
  - ✦ etc.

Stockage x10<sup>6</sup>



- Réalité virtuelle : Le Cobaye
- Interfaces gestuelles : Minority report, Avatar
- Bureau de travail du futur : The Island



- Stéréoscopie
- Tactile
- Haptique
- Réalité virtuelle
- Réalité augmentée
- Interaction tangible

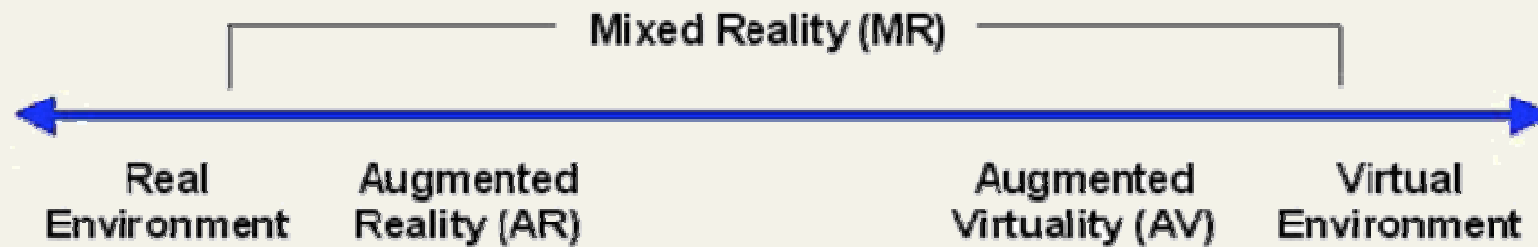


(Hinckley et al., *Passive Real-World Interface Props for Neurosurgical Visualization*, 1994)





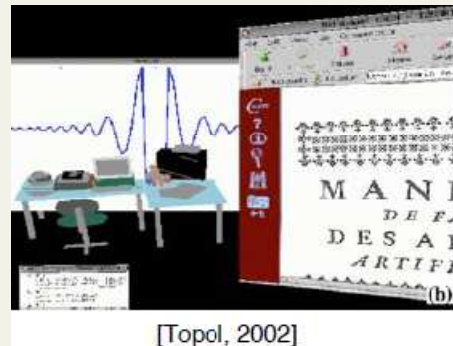
- Le paradigme WIMP est unique et couvre un large spectre
- Plusieurs solutions envisageables car
  - ★ Un outil est tâche dépendant
  - ★ Un outil est contexte dépendant



[Milgram and Kishino, 1994. *Mixed reality continuum*]



- Exemple : la manipulation de documents



## Démo



- Exemple : le biofeedback pour les jeux vidéo

