

SOMMAIRE

- Introduction
 - Introduction à la réalité virtuelle
 - Modèles géométriques des environnements virtuels
- Modèles pour les rendus sensori-moteurs
 - Modèles pour le rendu visuel
 - Modèles pour le rendu sonore
 - Modèles pour le rendu haptique
 - Détection des collisions
 - Modèles mécaniques
- Modèles pour le rendu comportemental
 - Scénarios adaptatifs : le paradoxe du contrôle d'agents autonomes
 - Modèles pour l'autonomie
 - Modèles pour les humanoïdes
 - Modèles pour les environnements naturels
- Outils et environnements de développement
 - OpenMASK : une plate-forme logicielle Open Source pour la réalité virtuelle
 - ARéVi
 - EVI3d : une plate-forme de développement d'applications de RV&A
 - Virtools et la réalité virtuelle
 - La réalité virtuelle distribuée