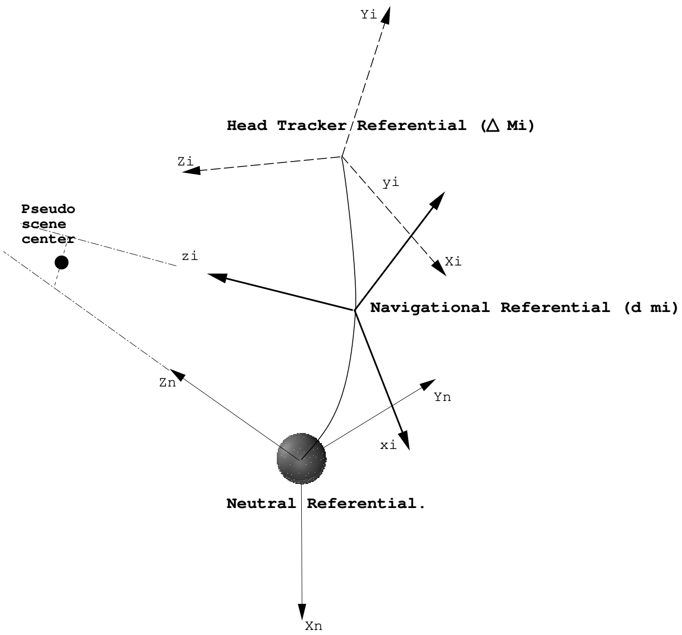
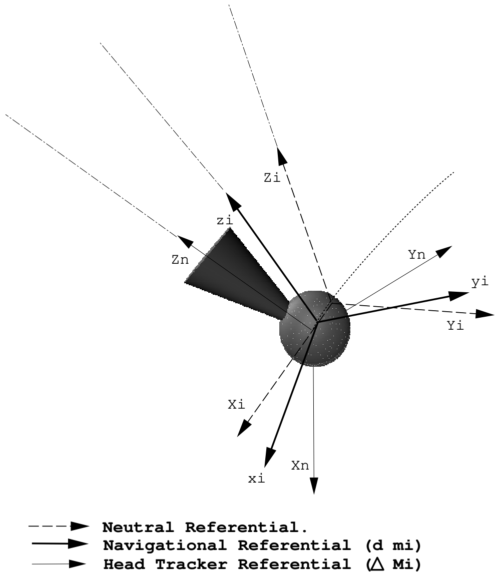
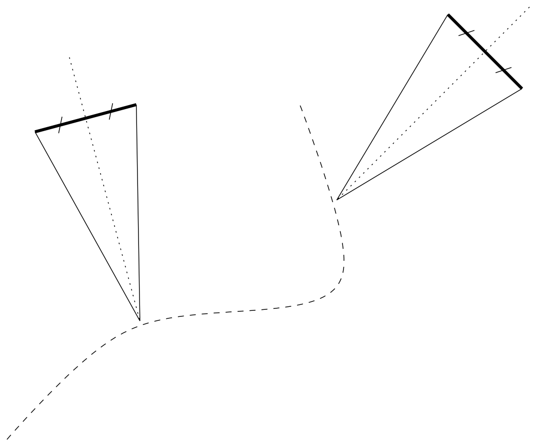


(a) Le cas 6 DOF (translation + rotations) : si l'utilisateur observe un certain temps une même portion de l'espace, un "pseudo centre" de scène peut être calculé pour paramétrer, par exemple, une navigation automatique temporaire.

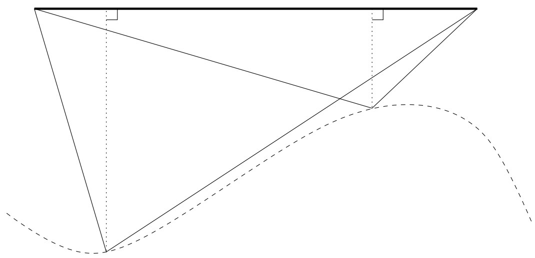


(b) L'un des deux cas 3 DOF (basé sur les seules rotations) : on imagine facilement à partir de la figure 1.a le cas 3 DOF de pure translation.

Figure 1: Deux des trois types de mouvements possibles, selon l'analyse des volumes de tolérances.



(a) Pour une caméra comme pour un casque de Réalité Virtuelle, les plans images sont solidaires du point de vue de l'utilisateur.



(b) Avec des lunettes stéréoscopiques, on doit tenir compte du fait que l'utilisateur est mobile face à un écran fixe.

Figure 2: Spécialisation du modèle suivant les périphériques visuels.