



CyberGlove® System

CyberTouch™



CyberTouch™ はデータグローブに装着された特殊振動子を通して、仮想空間内で触覚を体験できる新しいツールです。従来のグローブではバーチャル環境内ではオペレータはただ、CG 画像を見るだけの体験でしたが、このツールを使用することで、現実空間で味合うのと同じ感覚で確実な体験が出来ますので、不自然なバーチャル体験とは一味異なる世界を構築することが出来ます。バーチャル研究では必須のツールとして活躍をしています。



CyberTouch™ は 6 個の小さくて軽い振動アクチュエータが装着されています。CyberGlove の各指先と掌に合計 6 個です。各アクチュエータは個別にプログラムが可能で楽から、自由にフィードバックレベルを変えることができます。

アクチュエータはパルスを発生させて同じ振動を継続させたり、あるパターンをもって継続させることが可能です。また色々なフィードバックパターンをプログラムできますので、手の周りの液面に合わせて空間触覚をシミュレートしてより実感を体現するプログラムを作成できます。

液面や磁気波形、地面、さらに光波形と云った様々な状況を想定しながら、タッチ感覚の強さをプログラムすることで、観察している場面と一体感を持たせることができます。



技術仕様

振動感知アクチュエータ: 6 個
 (指先に 5 個、掌に 1 個)
 振動周波数: 0-125Hz
 振動振幅: 1.2N(p-p 125Hz の時)
 データ処理ユニット: 76x116x26mm
 ケーブル長(有線): 7.62m
 インターフェース: RS232C

仕様は改良のため予告なく変更する場合があります

主な応用先:

バーチャルリアリティ研究、福祉機器研究・開発、人間工学研究、自動車工学研究、ヒューマンインターフェース研究、マンマシン機器研究・開発、モーションキャプチャリング研究、テレロボティクス研究、ミュージックエンターテイメント分野、ハプティック研究、ジェスチャー認識研究、コンピュータ医学研究、バイオ研究分野などあらゆる先端科学研究の分野で活躍をしています。

CyberGlove®

CyberForce®

Force Feedback System



CyberForce™ は手や腕に応力を伝達するだけでなく、手の動き、即ち 3 次元運動データ (6DOF) を出力します。CyberGrasp のオプションとして開発されたこのシステムはシミュレータ等の機能を一段と充実させる画期的なツールです。バーチャル世界でハンドルなどを握りながら、実際に感じられると同じ重さ、応力の知覚が得られます。3 次元バーチャル環境内でハンドルなどを操作し様々な体験が得られます。



知覚応力: 1.2N(各指)

CyberGlove: CyberGlove 仕様を参照

CyberGrasp: CyberGrasp 仕様を参照

グローブ重量: 85gr

インターフェース: RS-232C

CyberGlove® System

CyberGrasp®



CyberGrasp™ は CyberGlove に応力知覚装置を搭載することにより、CG 内のオブジェクトに触れ、その応力を知覚可能にした革命的なツールです。現実の世界で指先に感じる力と同じ感覚でバーチャル世界を体験できます。機械的に優れたこの装置は装着感や操作性に違和感を感じさせない大きな特徴を持っています。軽量合金とアルミ素材の組み合わせにより、軽くて邪魔にならない外骨格形状をした力覚装置はコンピュータにより作成されたオブジェクトを移動させたり、何らかの操作をしたりと自由に現実感を持ちながらバーチャル環境下での作業が実行可能となりました。

知覚応力: 12N(各指先)

骨格重量: 455gr(CyberGlove 無し)

グローブ重量: 85gr

可動範囲: 半径 1m 以内

インターフェース: RS-232C

技術仕様は改良のため予告なく変更することがあります



輸入販売元

株式会社クレアクト・インターナショナル

〒141-0022 東京都品川区東五反田 1-8-13 五反田増島ビル 4 階

電話: 03-3444-5601 ファックス: 03-3442-5402

e-mail: info@creact.co.jp <http://www.creact.co.jp>