

実世界における「触感」を提供するボリュームベース臨場感通信に関する研究開発

目的

遠隔多地点間で、実世界における手触りなどの触感(触覚)を提供する臨場感通信を、医療などの分野で確立する。

内容・成果

本課題の目標を達成するために、右図に示す、以下の5項目を研究開発する：

形状、重量、摩擦、粘弾性等を含む3次元グラフィック表示の研究

物体の視覚情報とともに触覚情報を自動的に取得しモデルを作る研究

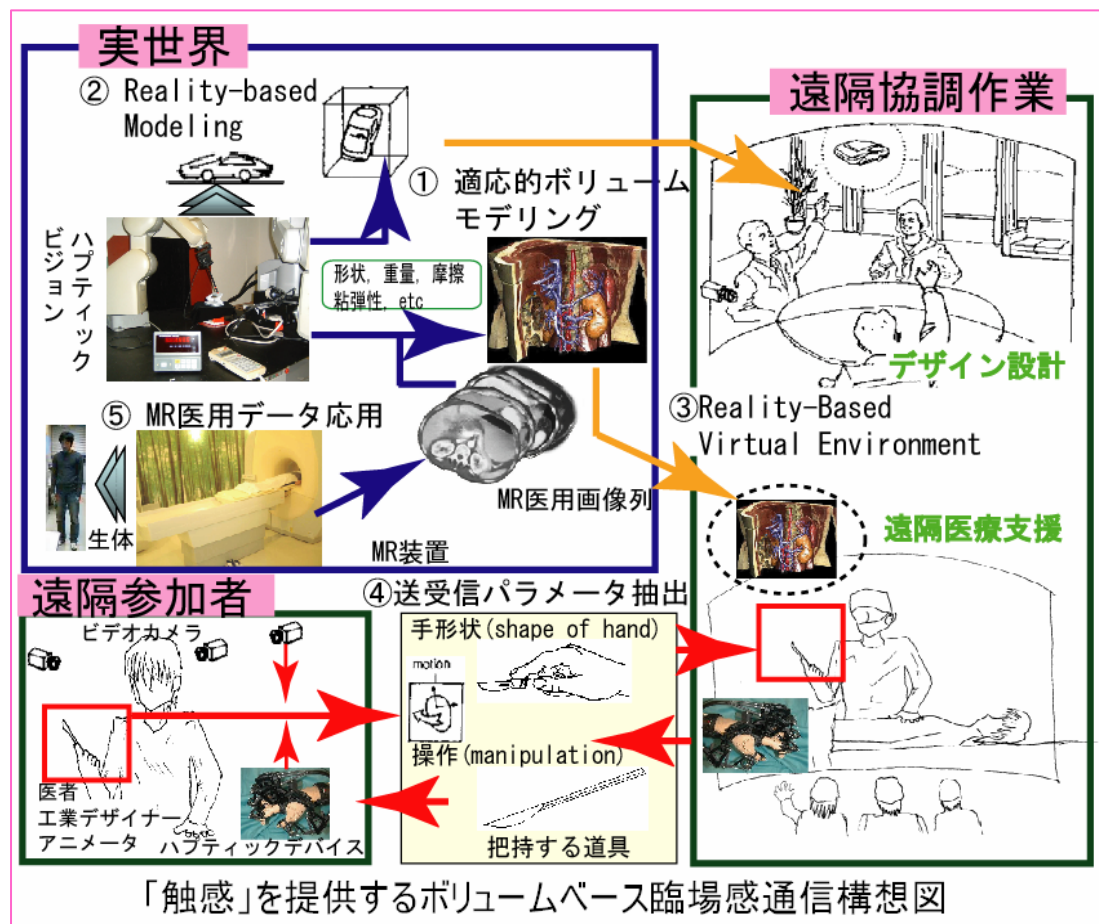
物体に触った時等の変形シミュレーションの研究

接触、変形操作等の送受信データ自動抽出の研究

遠隔医療応用の研究

意義・波及効果

本研究が実施されれば、離れた場所にいる工業デザイナーやアニメータが、あたかも一緒に一つの作業をしているような環境を提供することが出来る。さらには、本格的な遠隔医療診断、遠隔手術実現への途を拓くことができる。



「触感」を提供するボリュームベース臨場感通信構想図