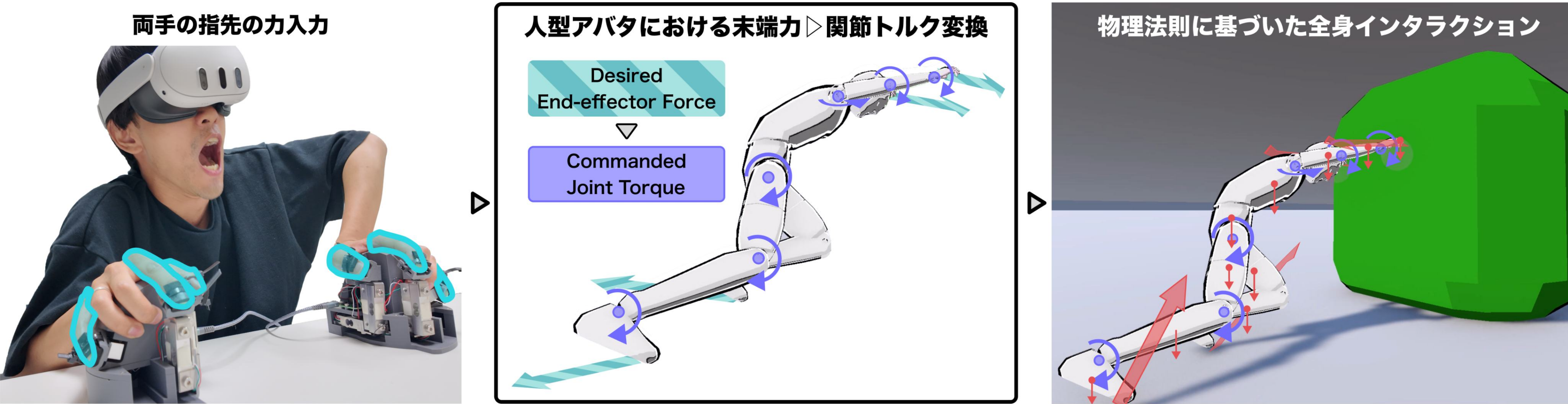
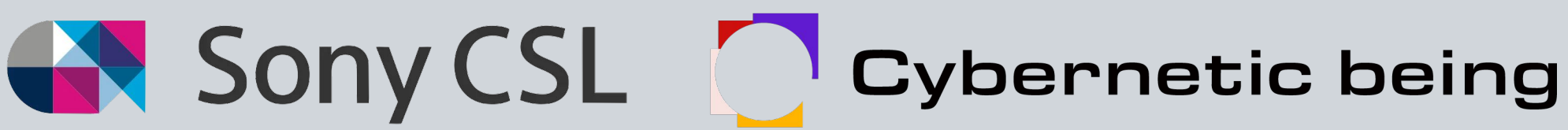


ユビ: 指先力入力システムによる環境と全身の力相互作用の実現

平尾 悠太郎^{1,*} 橋本 健^{2,3,*}

*: 共同筆頭著者

1: 奈良先端科学技術大学院大学 情報科学領域 2: ソニーコンピュータサイエンス研究所



研究概要

アバタの全身を連動させ、世界とインタラクション可能にする ～インタラクションの実装から身体の実装へ～

背景

バーチャル空間での環境との相互作用において、Physics Aware性は重要？

従来の Physics Aware アバタ操作の問題点

- ① ユーザの努力量がバーチャル空間に反映されない
- ② 位置ズレ解消のために”神の力”が発生してしまい、意図通りに動かせない
- ③ アバタの体の中を伝わる力を表現できていない

本研究でおこなったこと

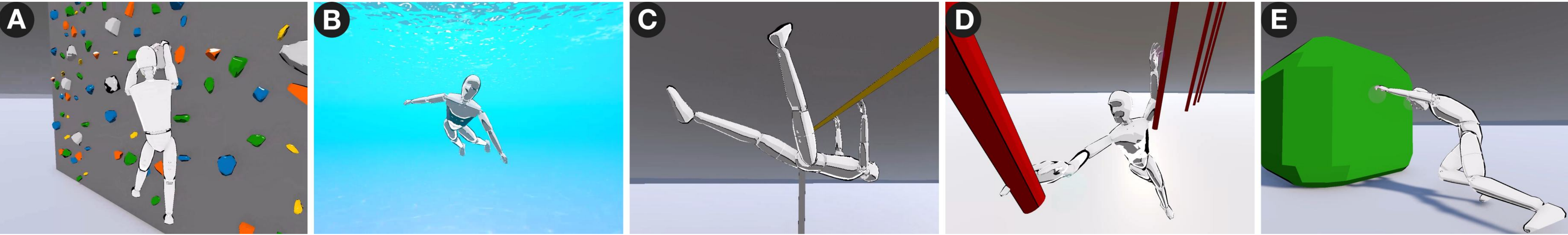
手の指に込める力からアバタの力をコントロールする

指の力とアバタ身体駆動のマッピング

指の力→手足先端で発揮したい力→アバタの各関節で発揮するトルク

- 💡 全身を連動させた動作（足で踏ん張って物を押す等）が可能に。
- 💡 「インタラクションの個別実装」から、「多様なインタラクションを生む身体と環境の実装」へ。

ユビシステムで可能になる全身と世界の相互作用の例



鉄棒アプリケーション体験のデータ

