

雑誌名	日本バーチャルリアリティ学会論文誌	巻	Vol.23, No.1	発行年	2018
		ページ	45-54		
論文表題	MRブレーキと空気圧人工筋肉を用いた装着型1自由度力覚提示装置の開発と拡張現実空間での評価				
著者名	鈴木 遼, 江川 正和, 山田 泰之, 中村 太郎				

MRブレーキと空気圧人工筋肉を用いた装着型1自由度力覚提示装置の 開発と拡張現実空間での評価

鈴木 遼, 江川 正和, 山田 泰之, 中村 太郎

Abstract:

Recently, force feedback devices have been developed that render force associated with virtual objects. Major devices are desktop and wearable types. Wearable types are less restricted in movable area than desktop types. However, typical devices with motors are difficult to achieve large range of movement, backdrivability, and safe. In this study, to improve these problems, we have developed a 1-DOF wearable force feedback device with MR brakes and a pneumatic artificial muscle. We check the basic performance and construct an augmented reality space allowing the operator to move. In the augmented reality space, the device is evaluated.

■ 理工学研究所との関連

研究代表者	中村 太郎	研究グループ	精密	年度	2016-2018
		研究種目	共同研究第Ⅱ類		
研究課題	スマートデバイスと用いた拡張現実感におけるハプティックインターフェースの開発				