

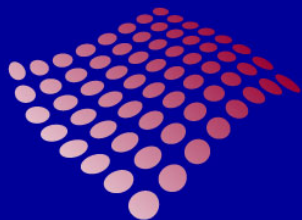
全学自由研究ゼミナール（集中講義）

時間割コード 31629

「ウェアラブル体感型VRシステムを作ってみよう」

【重要】

コロナウイルス感染症の情勢を鑑み、Aセメスターでの開講を検討しています。最新情報はシラバスにてご確認ください。



精密工学科

Dept. of Precision Engineering

授業担当：高松誠一 准教授
seiichi-takamatsu[at]edu.k.u-tokyo.ac.jp

とりまとめ：中川桂一 講師
kei[at]bmpe.t.u-tokyo.ac.jp

[at] を@に置き換えてください

ロボテク

RT

Robot Technologies

と

プロテク

PT

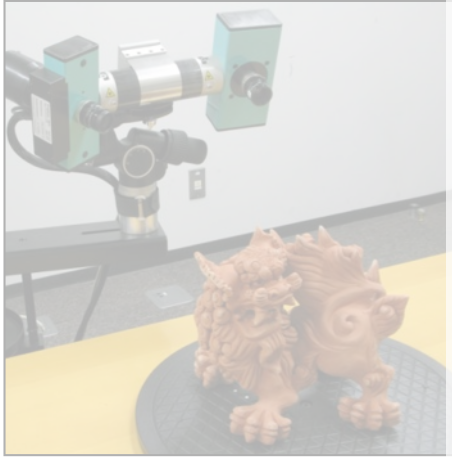
Production Technologies

で

社会をデザイン

RT:精密工学・全学ゼミ

3Dコピー



ナノアート



ウェアラブルVR



**31629 ウェアラブル体感型VRシステム
を作ってみよう**

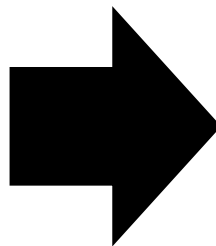
**実施場所:本郷キャンパス
担当:高松准教授**

ウェアラブルVRシステムとは

次世代VR技術
触覚など



→映像だけではない、
触覚や温覚など多感覚情報提示

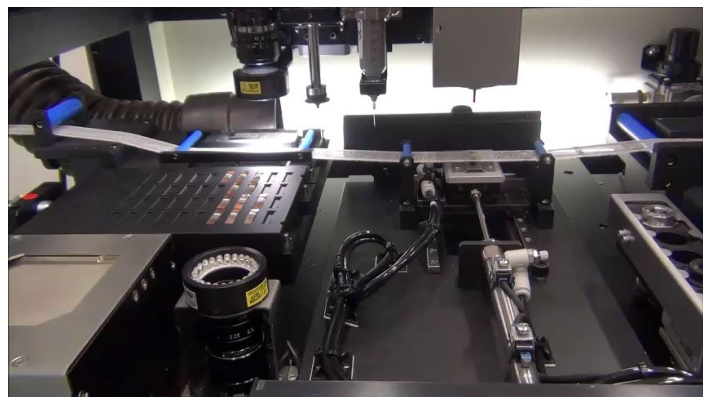


VRスーツ

触覚や温覚などを体感できる
デバイスの開発が進んでいる

ウェアラブルVRシステムが次世代VRのキーテクノロジー

ウェアラブルデバイス製造技術



大面積タッチパネル



LEDテント



カーシート



ウェアラブル
キーボード

さまざまなテキスタイル上へのデバイス製造技術を開発
→究極のウェア型デバイスへ

ウェアラブルVRシステム開発

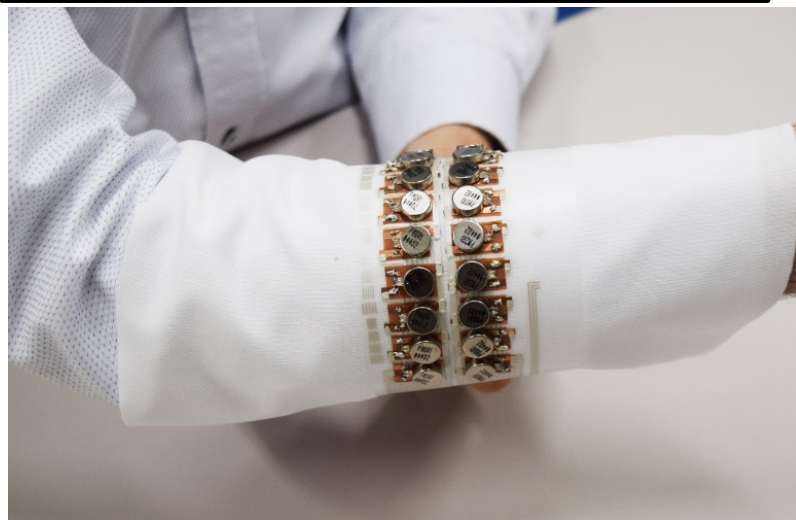
本セミナーの目的

最新の触覚フィードバックウェアにより
今までにない体感型次世代VRシステムを開発

多感覚入力デバイス



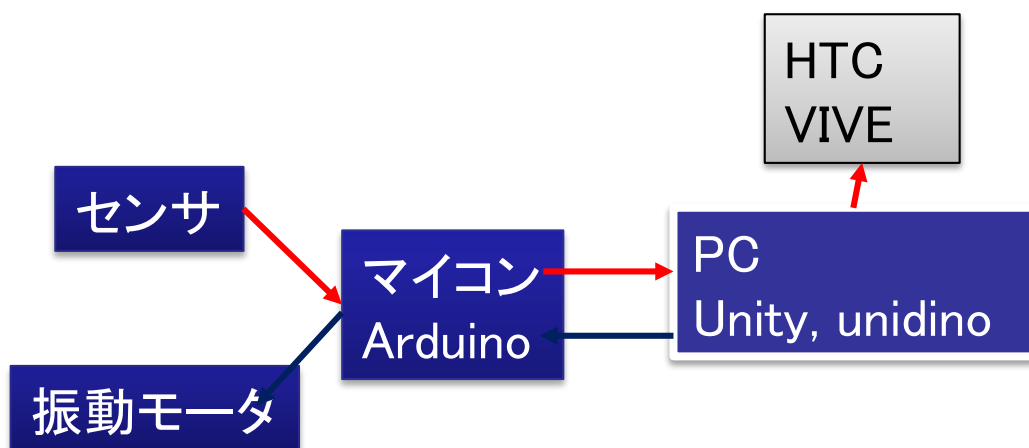
ウェアラブル情報入力デバイス例



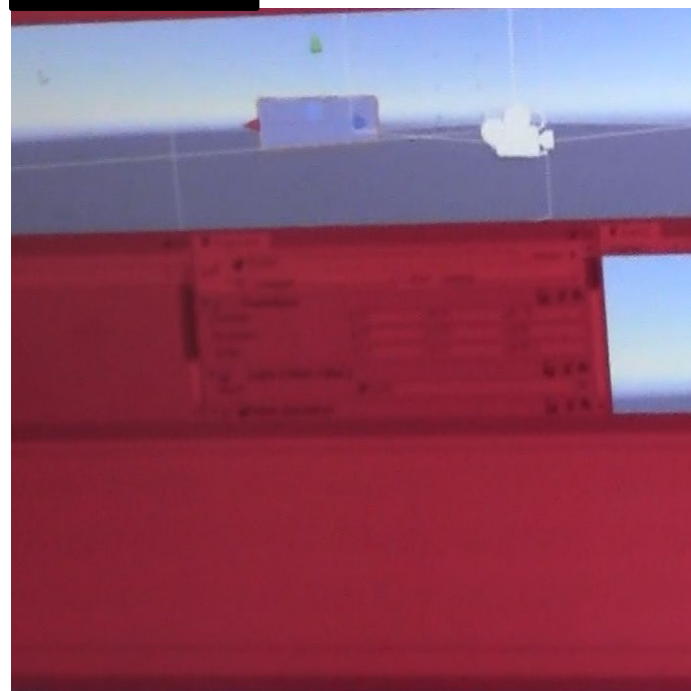
ウェアラブルVRシステム開発

学習内容

システム概要



VR画像例



- VRフィードバックシステムの基礎概念の理解
- 3次元CGの基礎概念の理解
- 電子回路、マイコンの仕組みと、制御システム構築