

## ハプティクス通信制御開発用ライブラリ

力覚などのデータを高速に送受信するためのソフトウェアライブラリ  
TCP/IPに準拠 シンプルなAPIにより簡易なプログラミング開発環境を提供!

### ▶ 高速なデータの送受信

1KHzオーダーの高速なデータ送受信  
(ハプティクスデバイスとの高い親和性)  
途中でのパケットロスや遅延の影響を  
最小限に抑えるため、受信側では常に  
最新のデータを選択します。

### ▶ 力覚情報のネットワーク送受信

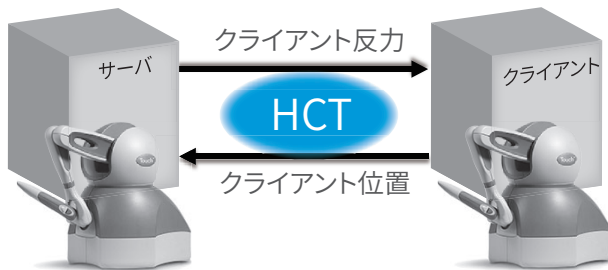
デバイスの位置、反力、オブジェクトの位置、  
その他定義する任意情報。

### ▶ 複数接続対応

接続できるマシン数は無制限

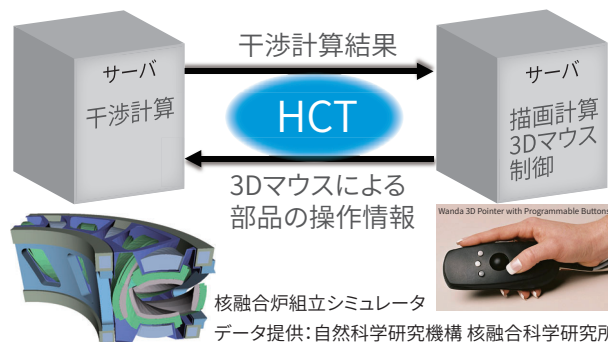
### 遠隔操作 (マスタ・スレーブ制御)

- 手の動作の遠隔教育 (書道、絵画、手術など各種動作)
  - ハプティクス デバイス, ロボットの遠隔操作
- 操作者がマスタシステムを操縦することで、動作命令を行ない、遠隔地のスレーブシステムを遠隔操作をすることが可能です。



### 分散処理 (プラットフォーム間ブリッジ)

- 組付け・分解シミュレータ (干渉計算と描画計算を別のPCで分散処理)
- 異なるプラットフォームで、描画計算と干渉計算を分散処理して、高パフォーマンスのVRシステムを構築することが可能です。



### 開発環境

<Windows>  
Microsoft Windows 7以降  
コンパイラ: Microsoft Visual C++ 6.0 / .NET 2003以降

<Linux>  
カーネルバージョン: 2.4.31以降 / 2.6.11以降  
コンパイラ: GCC 3.3.2以降 / GCC 4.0以降

<IRIX>  
IRIXバージョン: 6.5.5m以降  
コンパイラ: MIPSpro C++ 7.3.0以降

<共通>  
OpenHaptics Toolkit Ver1.0以降  
GLUT 3.7 (サンプルプログラム用)

### 製品構成

ソフト:  
Haptic Communication Toolkit × 1本  
(サンプルプログラム付属)

### 開発環境のシステム構成 (最小構成)

O S : Microsoft Windows 7 以降  
C P U : 特に制限なし  
H D D : 50MB 以上の空き容量  
Memory : 128MB 以上  
Graphics : OpenGL対応ボード  
※本システムの使用にあたり、上記のスペックを満たすPCが必要です。