

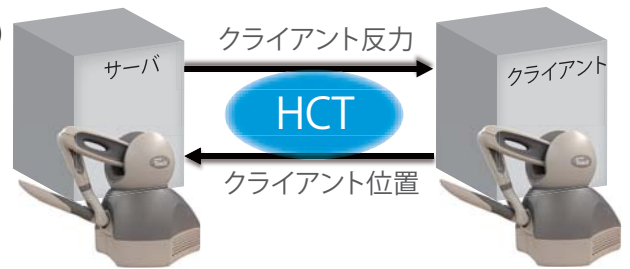
# 力覚通信制御開発用ライブラリ Haptic Communication Toolkit

力覚などのリアルタイム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です。  
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します。

## 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)  
ハプティックデバイス, 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。



## 特長

### ・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  
(ハプティック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。

### ・ネットワーク送受信できる力覚情報

力覚呈示デバイスの位置、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

## 製品構成

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

## 価格

100万円(税込1,080,000円)

## 開発環境

<Windows>

Microsoft Windows XP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)

## 動作推奨環境 (PC)

OS: Windows XP(32/64bit)以降

CPU: 特に制限なし、Dual Core 以上を推奨

HDD: 50MB以上の空き容量

メモリ: 128MB以上

ビデオカード: OpenGL対応ボード