

ハプティクス通信制御開発用システム

ハプティクスデバイス 2台と通信制御開発用ライブラリのセット製品
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

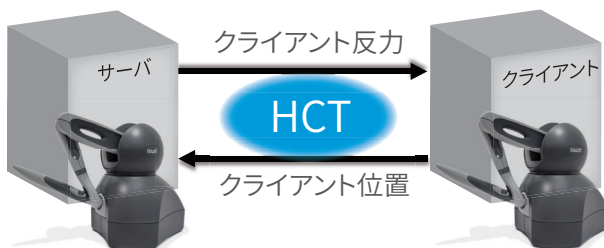
デバイスの位置、反力、オブジェクトの位置、
その他定義する任意情報。

▶ 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。



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)

ハード:

3D Systems 社製 ハプティクス デバイス Touch × 2台

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。

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。

