O domínio do mestre consiste no operador humano, que com recurso a determinados equipamentos tateis vai conseguir tocar, sentir e interegir com objetos, desempenhando ações no recetor. Este controlo dos dispositivos tateis pode também ser feito por uma interface pre programada. Juntamente neste domínio existem os sistemas de interface humanos que serão responsáveis por converter o output deste equipamentos tateis em pacotes capazes de circular na rede, através de várias técnicas de codificação. No outro lado da rede, existirá o recetor, que se encaixa no domínio do escravo que que vai desempenhar as instruções que recebe. O recetor pode interagir com vários objetos no ambiente remoto mas vai sempre reproduzir as intenções que o utilizador mandou.

No domínio da rede englobam-se toda a infraestrutura capaz de suportar a rede e garantir que a imersividade dos domínios periféricos (mestre e submisso) seja garantia. A implementação física ainda não é certa, pois ainda se fazem muitas especulações, mas a ideia geral é que exista um grande numero de antenas de distribuição espalhadas pelos mais diversos locais e com elevada proximidade do utilizador. Estas antenas serão a primeira linha de comunicação com o utilizador, que recebendo as suas transmissões as encaminha para os centros de dados e de informação correspondentes. A vantagem desta implementação é que a comunicação das antenas até aos centros de dados é feita por fibra ótica que será ainda mais rápida e otimizada que as atuais comunicações por fibra.

Deste modo, a única transmissão feita pelo ar (wifi) é apenas feita das antenas para o utilizador, que devido á proximidade das antenas com o mesmo, evita a existência interferências ou potencia do sinal reduzido. Em acréscimo estas antenas na periferia da rede serão capazes, quando estiverem com uma utilização elevada das suas ligações por fibra á rede central, encaminhar o seu trafego para uma outra antena próxima dela e com pouca utilização.

Com a existência de um novo tipo de dados a circular na rede, será necessária uma nova linguagem de codecs para os compactar e codificar.

Como os equipamentos utilizados para o controlo e interação tatil disponhem de vários sensores (quer de movimento, pressão e força) geram uma elevada quantidade de informação que não são implicitamente necessárias de reproduzir no recetor final para que este tenha uma imersividade total. Tal como os nosso ouvidos têm limites na banda de frequências que conseguimos escutar, também a nossa pele e nervos têm um grau de sensibilidade mínimo. Assim, só é necessário codificar e empacotar as quantidade de informação mínima capaz de garantir a imersividade do utilizador e atingir a sua perceção mínima do toque.

Esta codificação será então muito importante para otimizar o tamanho dos pacotes que circulam na rede e no tempo como os mesmos são descodificados e reproduzidos nos equipamentos finais.