

### DEFINICIONS

- · Tachil: inputs de la pell.
- · Kinestèlic: informació cercanal de propioceptors; posició de les pouts del cos.
- · Haptis: tacki + Kinestelic.

#### TACTE

- Per un vert receptor en resposta a un estímul. (ent

  per un vert receptor en resposta a un estímul. (ent

  papid (grant, wheres)

  Pesdució espacial: area en que l'estimul pot triggenejar el receptor.

   Depen de la part del cos: dits 2 cames

   Directament relacionat amb quant de gran es l'area del cercel corresponent

  Resolució temporal: temps mínim necusar per distigir drus occumèncias accuersives.
- · Proprocepció: sabor la posició de les nostres parts del cos.
- · lirestesia: informació sobre el moviment le les nostres parts del cos

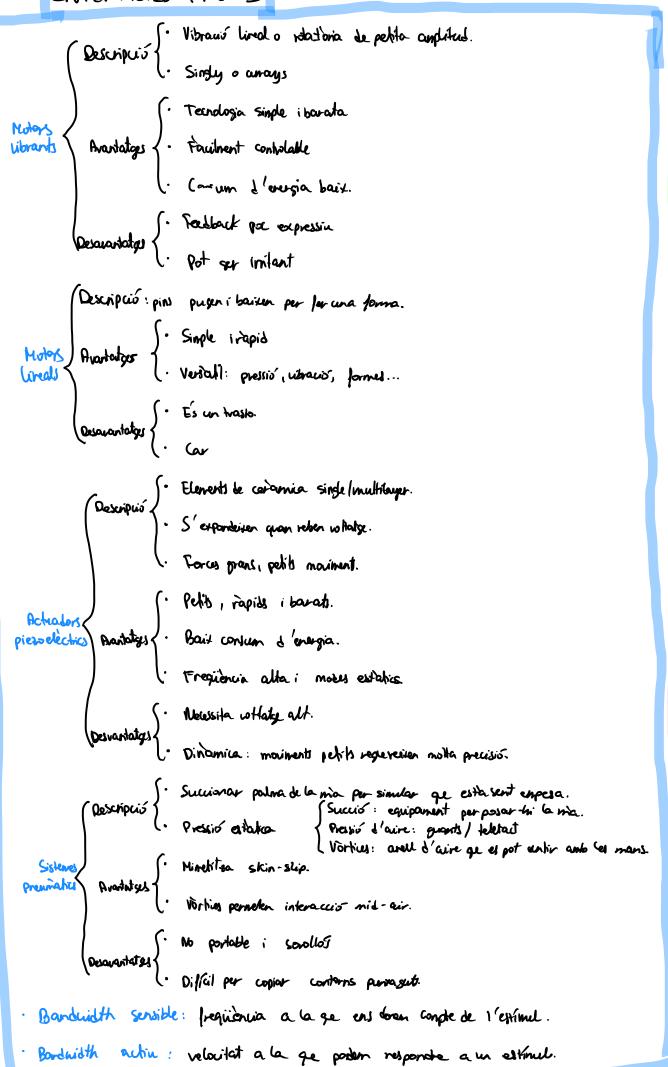
Tacle { Passiu: contacte involuntari let donn un cap). Four en l'expaniencia de la consación tacle : Actiu: contacte voluntari. Focus en les projetable de l'objecte.

· Il laute no es un sontil absolut. Escabblitat most important en inla-ficies tachils

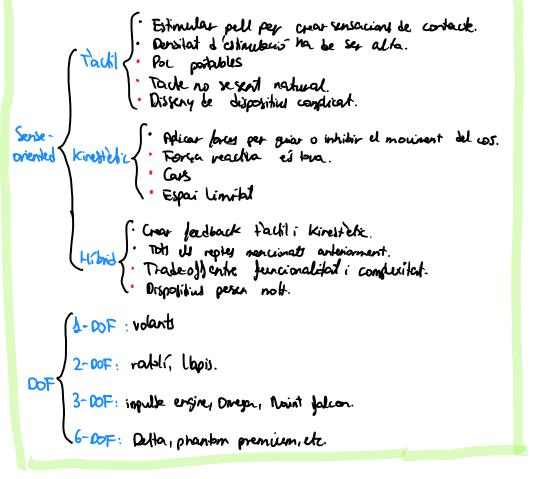
# PERCEPCIÓ HAPTICA

- · Definició: informació per reconeixer objectes.
  - -Tacte: propietats materials (textura, temperatura).
  - Propiocepció: informació espaial i motor.
- · Identificat formes de les galetres s'enverten un 95% par exploració i un 49% per tache possin.

# INTERFICIES TACTILS



### Dispositius HAPTICS



#### RENDERITZACIO HAPTICA

- · Procé de computar i generar Joses en respossa a interaccions amb objectes virtuals.
- · El tacte necessita 100043 per processan en termes de rendering haptic.
- · Procusament rapid i estable
- · La superficie és un pla 20 per a programar
- · Els dispositius 300F es rendenthen programant APIS (ent senir un "proxy" esfèric.



Tipus (Point-based ? Nonetus punt del dispositivo o interfície interactual auto l'objecte virtual. Einteraccions (Pay-baxed: Unia portocardiferent) objectes simultaniament.