

# Aufmerksamkeitssteuerung durch Haptische Schnittstellen in Überwachungstätigkeiten

Leon Huck\*

Karlsruher Institut für Technologie

**Zusammenfassung.**

---

\* Unter der Betreuung von: Erik Pescara

# Inhaltsverzeichnis

Aufmerksamkeitssteuerung durch Haptische Schnittstellen in Überwachungstätigkeiten .....	1
<i>Leon Huck</i>	
1 Einleitung .....	3
2 Die Thematischen Teilgebiete .....	4
2.1 Aufmerksamkeitssteuerung .....	4
2.2 Überwachungsaufgaben .....	5
2.3 Haptische Schnittstellen .....	6
3 Anwendungen .....	8
3.1 Sinneswiederherstellung .....	8
3.2 Zwischenmenschliche Kommunikation .....	9
3.3 Leistungssteigerung .....	9
3.4 Erweiterung des Wahrnehmungsspektrums .....	9
3.5 Zuverlässigkeit Erzeugung .....	9
4 Zusammenfassung und Ausblick .....	12
5 Anhang .....	13
5.1 Glossar .....	21
5.2 Selbständigkeitserklärung .....	21

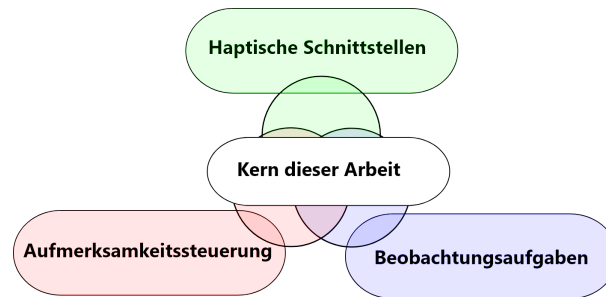
## 1 Einleitung

Seit der Einführung von Geräten, wie etwa Handies, sind Aufmerksamkeitshinweise durch Vibrationen im Alltag angekommen. So kann das Handy auch in lauten Umgebungen auf neue Mitteilungen aufmerksam machen. Gleichzeitig werden die Mitmenschen nicht durch durchdringende Töne gestört.

Doch bieten haptische Informationen auch außerhalb von einem einfachen Alarmsystem, wie es im besagten Handy zu finden ist, eine Vielzahl an Möglichkeiten zur Informationsübermittlung (vgl. [1]). Diese Möglichkeiten zu untersuchen ist Ziel dieser Arbeit.

Um das Ziel zu erreichen werden Definitionen für Aufmerksamkeitssteuerung und Überwachungsaufgaben eingeführt um anschließend deren Schnittmenge zu betrachten. Dabei werden die Teilbereiche anhand von konkreten Anwendungen erarbeitet und die allgemeinen Erkenntnisse herausgezogen. Dadurch soll der Stand der Wissenschaft festgehalten und potentielle Forschungsfragen aufgedeckt werden.

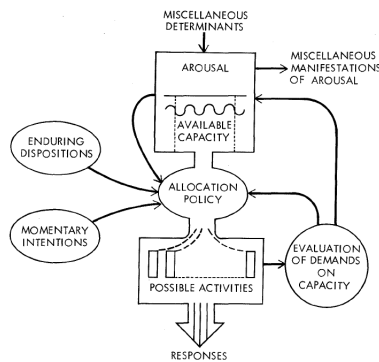
## 2 Die Thematischen Teilgebiete



**Abb. 1.** Graphische Darstellung der Teilgebiete und deren Interaktion anhand eines Venn-Diagramm.

Um eine Diskussion über die möglichen Anwendungen von haptischen Schnittstellen bei der Aufmerksamkeitsbeeinflussung während Beobachtungsaufgaben zu führen ist es unerlässlich die Themenbereiche genau abzugrenzen. Der Grund hierfür ist die Mehrfachverwendung der einzelnen Begriffe. Demzufolge werden die in verwendeten Definitionen vorgestellt.

### 2.1 Aufmerksamkeitssteuerung



**FIGURE 1-2**  
A capacity model for attention.

**Abb. 2.** Das Zusammenwirken von Aufmerksamkeit und dem Erregungszustand eines Menschen zur Bildung einer Entscheidung[2].

Die menschliche Arbeitskraft ist begrenzt. Das gilt insbesondere für die kognitiven Fähigkeiten eines Menschen. Jede Aktion die ausgeführt oder durchdacht werden soll verbraucht Energie und Zeit. Bereits vermeidlich einfache Aktionen benötigen diese beiden Ressourcen. Deshalb muss es einen Mechanismus beziehungsweise eine Handlungsvorschrift geben, nach der die Ressourcen auf die unterschiedlichen Aufgaben verteilt werden. Diese Vorschrift heißt Aufmerksamkeit. Daniel Kahneman [2] beschreibt unterschiedliche Eigenschaften der Aufmerksamkeit.

– Intensitäts-Eigenschaft der Aufmerksamkeit

Die Aufmerksamkeit ist nicht entweder vorhanden oder nicht vorhanden. Sie bewegt sich auf einem Spektrum. Kahneman[2] führt hierfür das Beispiel eines Schülers an, der dem Unterricht folgt. Es gibt für den Schüler nicht die Möglichkeit seine vollständige Aufmerksamkeit auf den Unterricht zu lenken. Täte er dies hätte er keine Möglichkeiten mehr auf Änderungen in seiner Umgebung zu reagieren. Auch könnte er nicht entscheiden, wann es sinnvoll wäre, eine andere Aufgabe zu beginnen. Gleichzeitig kann er nicht dem Unterricht vollständig ignorant begegnen. Wenn er dies könnte müsste er gleichzeitig in der Lage sein seine Umgebung auszublenden. Dies wäre vergleichbar mit einem Ohnmachtsähnlichen Zustand. Somit ist bei der Aufmerksamkeitssteuerung die Menge an Aufmerksamkeit, die einer Aufgabe zugeschrieben werden soll zu berücksichtigen. Wird einer Aufgabe zu viel Aufmerksamkeit zugeordnet, fehlen eventuell die Ressourcen bei einer dringlicheren Aufgabe. Wird einer Aufgabe zu wenig Aufmerksamkeit zugeordnet, kann diese eventuell nicht oder nur zu langsam erfüllt werden.

Die Aufmerksamkeit wird in dieser Arbeit als menschliche Ressource aufgefasst, deren Verteilung es zu steuern gilt. Somit werden beispielsweise die Bereiche "Aspekte der Intensität" [2] und "Erregung" [2] ignoriert.

Eine Steuerung wird immer dann erreicht, wenn ein Stimulus verwendet wird, der die Aufmerksamkeit, eines Menschen, zu der gewünschten Information leitet. Diese Aufmerksamkeitssteuerung kann über jeden Sinn erfolgen. Beispiele wären das Ansprechen eines Menschen mit dem Namen und das Einblenden eines Warnsymbols im Auto. Vorweggreifend soll hier auch eine Anwendung, wie die Handyvibration nicht unerwähnt bleiben.

## 2.2 Überwachungsaufgaben

Überwachungsaufgaben fordern von dem Aufgaben-Ausführer, dass er über einen längeren Zeitraum Informationen aufnimmt und überwacht. Überwachen heißt dabei, dass der Aufgaben-Ausführer möglichst schnell auf Veränderungen reagieren kann. Ein Beispiel hierfür wäre ein Sicherheitsbeauftragter, der Überwachungsmonitore überprüft. Angenommen die Überwachung findet Nachts statt. Auszeichnendes Merkmal der Überwachungsaufgabe ist, in diesem Fall, dass der Großteil der Zeit der Großteil der Informationen unverändert bleibt. Im Gegensatz dazu steht die

Überwachung bei Tag. Hier sind potentiell viele Veränderungen erkennbar, jedoch ist nur ein kleiner Teil für die Überwachungsaufgabe wichtig [3]. Dieses Beispiel zeigt, dass eine Differenzierung von Überwachungsaufgaben nötig ist um diese vereinfachen oder ermöglichen zu können.

Als allgemeine Ziele von allen Geräten, die Überwachungsaufgaben unterstützen lassen sich festhalten:

- Die Aufmerksamkeit des Aufgaben-Ausführers soll auf, für die Erfüllung der Aufgabe, relevante Informationen geleitet werden, ohne das es zu einer Ermüdung kommt.
- Es soll ermöglicht oder vereinfacht werden die Informationen in relevant und irrelevant zu unterteilen.

### 2.3 Haptische Schnittstellen

Der Mensch verfügt über einen Tastsinn. Um Informationen über diesen Sinn übertragen zu können, werden haptische Schnittstellen verwendet.

Die für den Tastsinn verantwortlichen Nervenzellen können auf unterschiedliche Arten stimuliert werden. Dementsprechend gibt es unterschiedliche haptische Aktuatoren, die zu Informationsübertragung verwendet werden können. Dabei ist eine Unterscheidung zwischen Aktuatoren zu treffen. Die Kommunikation kann entweder über mechanische Bewegung oder elektrische Impulse erfolgen. Darüber hinaus lassen sich weitere Charakteristiken erkennen:

Für beiden Aktuatoren-Typen vergleichbar sind folgende Charakteristiken:

- Position auf der Haut  
Die Haut reagiert nicht an jeder Stelle gleich empfindlich auf haptische Stimulation[4, S. 91]. Die empfindlichsten Stellen liegen in den Fingerspitzen.
- Berührungsfläche Die Größe der Fläche, die eingenommen wird
- Dauer

Für die Kommunikation über Vibrationen[4]:

- Frequenz
- Amplitude/Intensität
- Dauer

Für die Kommunikation über elektrische Impulse[5, S. 4]:

- Strom
- Spannung
- Material
- Feuchtigkeit

In beiden Fällen ist auch die Kombination der einzelnen Faktoren ausschlaggebend, wie effektiv die Kommunikation stattfindet. Dabei stellt jede Ausprägung dieser Kombinationen ein Aktivierungsmuster da. Diese Aktivierungsmuster werden von Menschen nicht nur mit unterschiedlichen Informationen, sondern auch mit subjektiven Emotionen belegt[6].

Ein Zusammenschluss von mehreren haptischen Aktuatoren führt zu einer größeren Anzahl von Einstellungsmöglichkeiten. Diese ermöglichen das Übertragen von komplexeren Informationen im Vergleich zu einem haptischen Aktuator. Eine Alternative Einsatzmöglichkeit ist zu der Erhöhung der Redundanz bei der Informationsübertragung. Dabei senden die haptischen Aktuatoren, beispielsweise, alle das selbe Übertragungsmuster. Das zu erreichende Ziel ist hierbei dem Menschen, der haptische Aktuator auf der Haut trägt, die Aufnahme der Information zu erleichtern. Diese Anwendung ist gerade in kritischen Situationen, wie sie etwa in militärischen Einsätzen zu finden sind, hilfreich [7]. Nikolic et al. [7] beschreibt, wie haptische Aktoren Piloten bei der Überwachung von Flugzeugdaten unterstützen kann. Je nach Einsatzbereich können zusätzliche Einschränkungen gelten. In dem bereits angesprochenen Militärbeispiel ist eine Verwendung von Aktoren, die an dem Finger angebracht sind, nicht sinnvoll. Eine Positionierung an den Fingern würde die Verwendung desselben einschränken.

### 3 Anwendungen

Nun stellt sich die Frage in welchen Ausprägungen diese Teilgebiete zusammengeführt werden können. Deshalb sollen im folgenden Anwendungen, die alle drei Teilgebiete umfassen beleuchtet werden.

#### 3.1 Sinneswiederherstellung

Menschliche Sinne können, von Geburt an oder im Laufe der Zeit, nicht, oder nur eingeschränkt, funktionsfähig sein. Um diesen Leistungsverlust ausgleichen zu können bedarf es technischer Hilfsmittel. Hierbei bietet die menschliche Haut eine Möglichkeit zur Aufnahme von Informationen, die typischerweise über andere Sinne aufgenommen werden würden.

**Sehvermögen** Fragen/Teilgebiete/Gliederungspunkte/Absätze: Nach dem Stand der Forschung ist das Auge das leistungsstärkste Sinnesorgan, gemessen an der übertragenen Datenmenge[8]. Dabei liegt die absolute Leistung ca. bei der eines Ethernet-Kabels mit 10 Mbit/s[8]. Der Sehsinn kann somit bereits aus technischen Gründen nicht vollständig über die Haut simuliert werden. Die für die Überwachung der Umwelt wichtigen Informationen lassen sich von den unwichtigen differenzieren.

**Lesen** Geschriebene Worte sind eine Darstellung der menschlichen Sprache. Im Fall der Einschränkung des Sehvermögens ist auch die Fähigkeit zu lesen beeinträchtigt.

*Optacon* Eine Lösung für diese Einschränkung wurde von Bliss et al. 1970 in Form des Optacon entwickelt (Zitiert nach:[4]). Dabei werden auf einer Anzeigefläche die Buchstaben in Form von Vibrationen dargestellt. Das identifizieren der Buchstaben übernimmt ein Scanner, der über geschriebene Worte bewegt werden kann. Mit diesem Gerät ist es möglich zwischen 50 und 100 Worten in der Minute zu lesen [4]. Bliss et al. [9] identifiziert in seiner Arbeit drei Testcharakteristiken, die einen Einblick in die Leistung eines "Direkt Übersetzers mit taktilem Ausgang"[9] bieten.

- Lesbarkeit

Die Lesbarkeit beschreibt, mit welcher Wahrscheinlichkeit, die gelesene Information von dem Benutzer, wie vorgesehen interpretiert wird. Für das Erreichen der Charakteristik muss es möglich sein Buchstaben zu unterscheiden. Auch ist die Erneuerungsrate, mit der das Gerät die Buchstaben neu zeichnet, von Bedeutung. Eine zu geringe Wiederholungsrate kann zu Missverständnissen führen.

- Lesegeschwindigkeit

- Lesbarer Ausschnitt



### 3.2 Zwischenmenschliche Kommunikation

Die Zwischenmenschliche Kommunikation ist ein komplexer Vorgang, bei dem zumeist viele Sinne beansprucht werden. Über den Hörsinn werden die Informationen aufgenommen, die in der gesprochenen Sprache zu finden sind. Der Sehsinn wird verwendet um Lippen zu lesen und somit ein besseres Verständnis zu erzeugen. Darüber hinaus kann über ihn die emotionale Lage des Gesprächspartners eingeschätzt werden und auf Gesten, wie ein Handschlag, reagiert werden. Jedoch gibt es auch Umgebungen, in denen diese Kommunikationswege unterbunden werden. Der Geräuschpegel kann zu hoch sein um Sprache zu verstehen. Das Licht kann zu dunkel sein um den anderen Menschen zu sehen, mit dem kommuniziert wird [1].

Des weiteren können auch durch Unfälle, Alter oder Krankheiten die Augen und Ohren beeinträchtigt sein. Um die Fähigkeit der Zwischenmenschlichen Kommunikation zu erhalten sind Seh- und Hörhilfen verbreitete technische Werkzeuge. Eine weitere Alternative ist das Umverlagern der Kommunikation auf einen anderen Sinn[1].

Frank A. Geldard [1] beschreibt hierzu in seiner Arbeit die Entwicklung der Forschung, die versucht die zwischenmenschliche Kommunikation auf den Tastsinn zu verlagern. Zuerst wird beschrieben, wie die Haut dazu genutzt werden kann wie ein Ohr zu funktionieren. Dabei wird die Haut als Trommelfell verwendet. Dieser Ansatz liefert nach einer Einlernphase von 30h ein Vokabular von einigen einzelnen Worten[1]. Das Problem bei dieser Anwendung liegt in der Zuverlässigkeit. Bei einer Wiedererkennungsrate von ca. 75

*Tactons* Die Idee, für die haptische Wahrnehmung spezialisierte Vibrationsmuster zu erstellen, wird von Stephen Brewster und Lorna M. Brown[10] behandelt. Ihr Vorschlag ist sogenannte Tactile Icons (Tactons) zu verwenden, die haptisch gut differenzierbar sind. Dabei orientieren sie sich an musik ähnlichen Mustern, die von den taktilen Aktoren dargestellt werden[10]. Der Unterschied zu der Darstellung von Buchstaben ist, dass die Tactons selbst eine Bedeutung haben und nicht in eine gesprochene Sprache übersetzt werden müssen um sie zu verstehen. Dadurch sollte eine bessere Antwortzeit bei dem Benutzer erreicht werden.

### 3.3 Leistungssteigerung

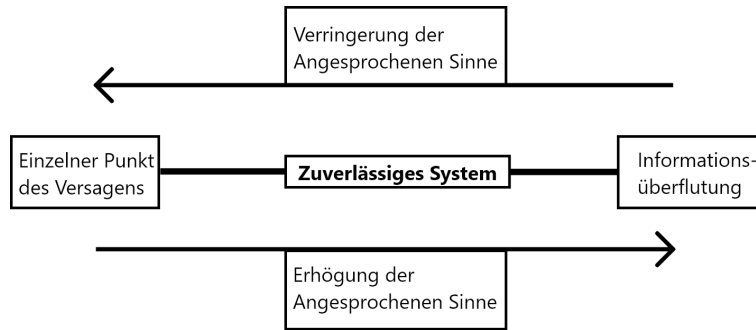
Auf der Basis von[11],[12] Am wichtigsten ist [13]

### 3.4 Erweiterung des Wahrnehmungsspektrums

### 3.5 Zuverlässigkeit Erzeugung

Haptische Aktuatoren bieten die Möglichkeit Informationen redundant darzustellen. So können Informationen, die von einem Display abgelesen werden, zusätzlich haptisch unterstützt werden. Dies ist ein Vorgehen, dass bei Piloten zu dem Einsatz kommt. Anius H. Rupert[11] beschreibt in seiner Arbeit das Problem der räumliche Desorientierung bei Piloten, die keinen Horizont als Referenz

zur Verfügung haben. Dies führt zu einem Verlust der Orientierung und somit zu einem Kontrollverlust über das Flugzeug. Eine Lösung stellt das "Tactical Situation Awareness System (TSAS)" [11] da. Dabei wird der visuelle Horizont durch haptisches Feedback simuliert [11]. Im Falle einer visuellen Einschränkung ist der Pilot somit nicht mehr ausschließlich auf seine Augen beschränkt. Aus diesem Beispiel der Anwendung von Redundanz zu der Erhöhung der Zuverlässigkeit in Beobachtungsaufgaben lassen sich einige allgemeine Schlüsse ziehen:



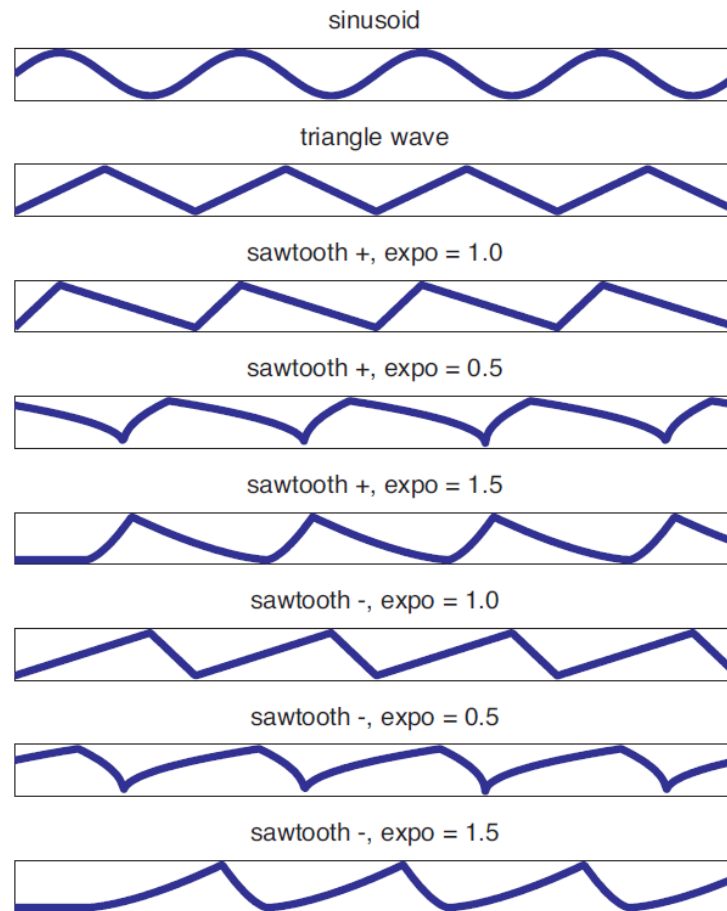
**Abb. 3.** Ein naiver Ansatz für die Beschreibung der Zusammenhänge von der Anzahl der angesprochenen Sinnen im Verhältnis zu der Zuverlässigkeit.

Es lässt sich für jedes Monitoring Problem festhalten, dass eine Konkurrenz um die Aufmerksamkeit stattfindet. Dabei ist es jedoch nicht so, dass die Aufmerksamkeit eine limitierte Ressource ist. Vielmehr tritt sie bei der richtigen Stimulation hervor. So kann bsp. eine visuelle Darstellung alleine nicht interessant genug sein, um die Aufmerksamkeit zu fesseln, aber in Kombination mit einer auditoren oder haptischen Stimulation schon. Auf der Anderen Seite des Spektrums bewegt sich die Überreizung. In ihr gehen Nuancen durch zu viele Informationen verloren. Es muss also zuerst festgestellt werden, ob das Problem ein Mangel an Information, die interessant sind, ist, oder ob eine Reizüberflutung stattfindet. Bei dem Pilotenbeispiel ist es eine Reizüberflutung. Der Pilot muss viele Informationen buchstäblich im Blick behalten. Dadurch kann die Anzeige überfüllt und schwer zu differenzieren sein. Eine weitere haptische Stimulation ermöglicht es daher die Information entweder zu unterstreichen, oder erst dazustellen. Das Isolierte Darstellen spart Platz auf dem Display. Jedoch stellt es einen Singel Point of Failure da. Wenn also die Information entweder übersehen wird, oder ein Äußerer Zustand als diese Information eingeschätzt wird, so kann es schnell zu Problemen führen. Eine Erhöhung der Redundanz kann, wenn es übertrieben wird ablenkend sein. Zum Beispiel, wenn ein Pilot durch die Vibration so stark erschrocken wird, dass er für mehrere Sekunden andere, potentiell wichtigere Informationen übersieht. Deshalb halte ich eine Limitierung auf zwei Faktoren für die Selbe Information im Pilotenbeispiel für sinnvoll. Auch ist zu

berücksichtigen, dass die Einflussfaktoren, die man zur Verfügung hat nicht für alle Aufgaben gleich gut geeignet sind. Die Amplitude zu Änder beispielsweise ist schwer zu erkennen. Leichter ist es die Dauer bzw. Lokation zu differenzieren.

## 4 Zusammenfassung und Ausblick

## 5 Anhang



**Abb. 4.** Ein naiver Ansatz für die Beschreibung der Zusammenhänge von der Anzahl der angesprochenen Sinnen im Verhältnis zu der Zuverlässigkeit.



**Abb. 5.** Ein naiver Ansatz für die Beschreibung der Zusammenhänge von der Anzahl der angesprochenen Sinnen im Verhältnis zu der Zuverlässigkeit.

TABLE 1: Characteristics and Applications of Tactile Displays

Device	Function	Actuators	Display Location	Display Dimensions
Optacon <sup>a</sup>	Reading device for those with visual impairments	Piezoelectric bimorphs	Fingertip	24 × 6 pin array, vibrating at 230 Hz
Videotact <sup>b</sup>	Mobility aid for those with visual impairments	Titanium electrodes	Torso	768- and 32-electrode arrays
Tactaid 7 <sup>c</sup>	Assists speech comprehension in those with hearing impairments	Inertial actuators	Sternum, neck, abdomen, or forearm	7 tactors, vibrating over 100- to 800-Hz range
Balance prosthesis <sup>d</sup>	Provides feedback of body tilt	Tactaid tactors (inertial actuators)	Torso	3 × 16 array of tactors around torso, vibrating at 250 Hz
Vibrating insoles <sup>e</sup>	Balance control and postural stability	Linear actuators (C2, Engineering Acoustics Inc.)	Insoles of shoes	3 tactors in each sole, vibrating at 250 Hz
TSAS <sup>f</sup>	Navigation aid for pilots	Pneumatic and electromechanical (rototactors)	Torso (vest)	22 pneumatic tactors, vibrating at 50 Hz; electromechanical tactors vibrating at 150 Hz
Personal tactile navigator <sup>g</sup>	Navigation aid in unfamiliar environments	DC pager motors	Waist belt	8 tactors vibrating at 160 Hz
CyberTouch <sup>h</sup>	Interaction with virtual environments	Electromechanical actuators	Hand	6 tactors, one on each finger, one on the palm, vibrating at 0 to 125 Hz

<sup>a</sup>Bliss et al., 1970. <sup>b</sup>ForeThought Development, LLC. <sup>c</sup>Audiological Engineering Inc. <sup>d</sup>Wall et al., 2001. <sup>e</sup>Priplata et al., 2003. <sup>f</sup>TSAS = Tactile Situation Awareness System; Rupert, 2000. <sup>g</sup>Van Erp et al., 2005. <sup>h</sup>Immersion Corp.

Abb. 6. ToDo

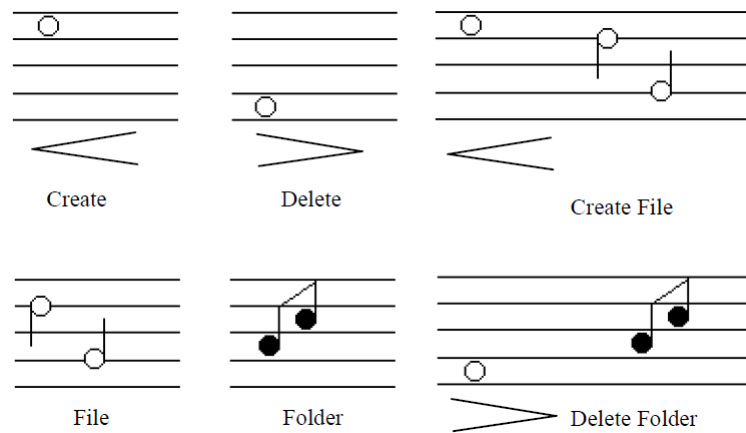


Abb. 7. ToDo

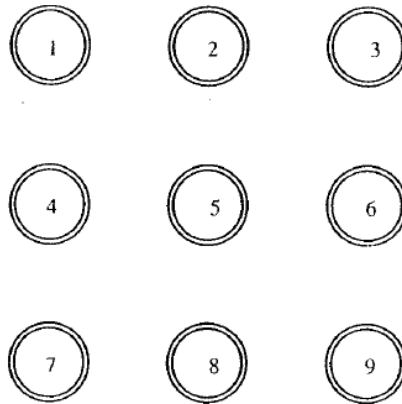


FIG. 18.14. Layout of the 3-by-3 two-dimensional "rabbit" display. Reprinted by permission from Tan & Pentland (1997). ©1997 IEEE.

Abb. 8. ToDo

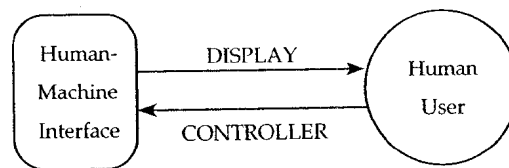


FIG. 18.1. Display vs. controller for human-machine interfaces.

Abb. 9. ToDo



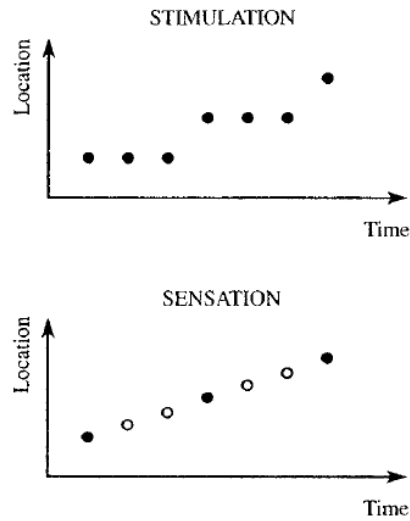


FIG. 18.13. An illustration of sensation vs. stimulation pattern for sensory saltation. Open circles indicate perceived pulses at phantom locations between stimulators. Reprinted by permission from Tan & Pentland (1997). © 1997 IEEE.

Abb. 10. ToDo

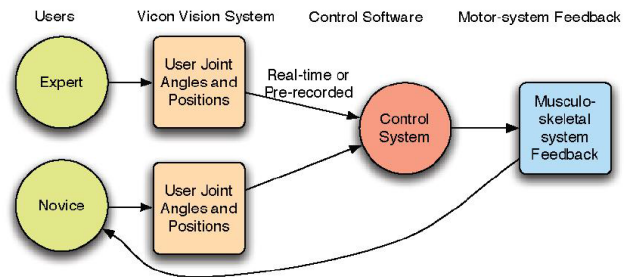


Fig. 1. Modular flow for the motor learning feedback wearable system.

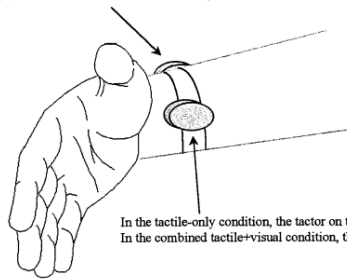
Abb. 11. ToDo



**Figure 2. The haptic cueing system.  
Shown here is a 3-by-3 tactor array  
draped over the back of a chair.**

Abb. 12. ToDo

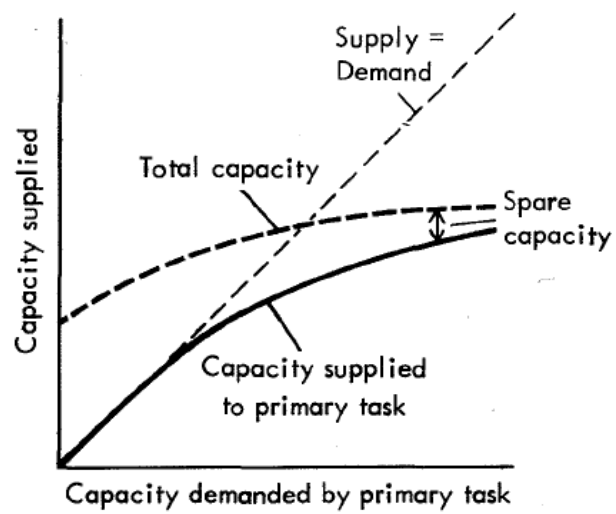
In the tactile-only condition, the tactor on the outer wrist signaled a roll mode transition.  
In the combined tactile+visual condition, this tactor was inactive.



In the tactile-only condition, the tactor on the inner wrist signaled an autothrottle mode transition.  
In the combined tactile+visual condition, this tactor signaled all transitions.

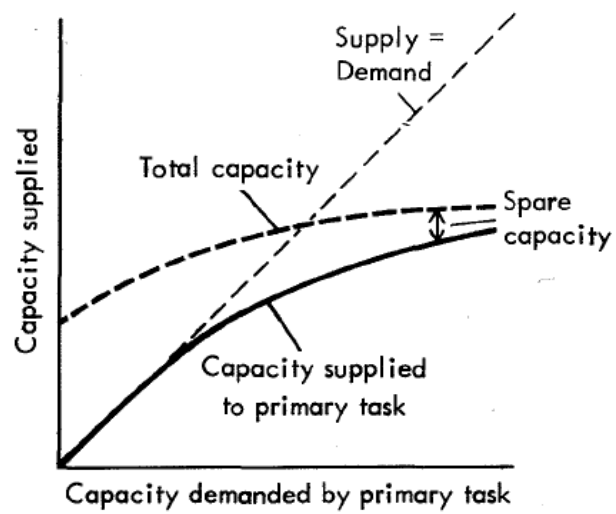
*Figure 2. Tactor placement. Tactors were placed on the pilot's right wrist. This hand remained on the side-stick throughout the flight.*

Abb. 13. ToDo



**FIGURE 2-1**  
Supply of effort as a function of demands of a primary task.

Abb. 14. ToDo



**FIGURE 2-1**  
Supply of effort as a function of demands of a primary task.

Abb. 15. ToDo

## 5.1 Glossar

**Aktuator** Bauelement, welches elektrische Signale in andere physikalische Größen, wie beispielsweise Bewegung, umsetzt..

## 5.2 Selbständigkeitserklärung

## Literatur

1. Frank A. Geldard. Some neglected possibilities of communication. *Science*, 131(3413):1583–1588, 1960.
2. Daniel Kahneman. *Attention and effort*, volume 1063. Citeseer, 1973.
3. Angus Craig. Nonparametric measures of sensory efficiency for sustained monitoring tasks. *Human Factors*, 21(1):69–77, 1979. PMID: 468268.
4. Lynette A. Jones and Nadine B. Sarter. Tactile displays: Guidance for their design and application. *Human Factors*, 50(1):90–111, 2008. PMID: 18354974.
5. K. A. Kaczmarek, J. G. Webster, P. Bach-y-Rita, and W. J. Tompkins. Electrotactile and vibrotactile displays for sensory substitution systems. *IEEE Transactions on Biomedical Engineering*, 38(1):1–16, Jan 1991.
6. M. A. Baumann, K. E. MacLean, T. W. Hazelton, and A. McKay. Emulating human attention-getting practices with wearable haptics. In *2010 IEEE Haptics Symposium*, pages 149–156, March 2010.
7. Mark I Nikolic, Aaron E Sklar, and Nadine B Sarter. Multisensory feedback in support of pilot-automation coordination: the case of uncommanded mode transitions. In *Proceedings of the Human Factors and Ergonomics Society Annual Meeting*, volume 42, pages 239–243. SAGE Publications Sage CA: Los Angeles, CA, 1998.
8. Kristin Koch, Judith McLean, Ronen Segev, Michael A. Freed, I. I. Berry, Michael J., Vijay Balasubramanian, and Peter Sterling. How much the eye tells the brain. *Current Biology*, 16(14):1428–1434, June 2019.
9. J. C. Bliss, M. H. Katcher, C. H. Rogers, and R. P. Shepard. Optical-to-tactile image conversion for the blind. *IEEE Transactions on Man-Machine Systems*, 11(1):58–65, March 1970.
10. Stephen Brewster and Lorna M. Brown. Tactons: Structured tactile messages for non-visual information display. In *Proceedings of the Fifth Conference on Australasian User Interface - Volume 28*, AUIC '04, pages 15–23, Darlinghurst, Australia, Australia, 2004. Australian Computer Society, Inc.
11. Angus H Rupert. An instrumentation solution for reducing spatial disorientation mishaps. *IEEE Engineering in Medicine and Biology Magazine*, 19(2):71–80, 2000.
12. Gloria L Calhoun, Mark H Draper, Heath A Ruff, and John V Fontejon. Utility of a tactile display for cueing faults. In *Proceedings of the Human Factors and Ergonomics Society Annual Meeting*, volume 46, pages 2144–2148. SAGE Publications Sage CA: Los Angeles, CA, 2002.
13. Jeff Lieberman and Cynthia Breazeal. Development of a wearable vibrotactile feedback suit for accelerated human motor learning. In *Proceedings 2007 IEEE International Conference on Robotics and Automation*, pages 4001–4006. IEEE, 2007.