

Bachelorthesis

Sommersemester 2019

Vergleich von Inverse Kinematics und Motion Tracking im Zuge einer VR Anwendung

Robin Connor Schramm

761392

Erstbetreuer: Prof. Dr. rer. nat. Uwe Kloos

Zweitbetreuerin: Prof. Dr. rer. nat. Gabriela Tullius

Betreuer Fraunhofer IAO: Daniel Diers

Abstract

Abstract Deutsch

In dieser Bachelorthesis soll beantwortet werden, wie stark sich die motorische Kontrolle über einen Avatar in virtueller Realität (VR) auf das Embodiment (Verkörperung) von Versuchspersonen über diesen kontrollierten Avatar beeinflusst. Dafür wurde ein Versuch durchgeführt, in dem die Versuchspersonen ein Ausweichspiel absolvierten, in dem die Bewegungen des eigenen Körpers zum Einsatz kamen. Der Avatar beider Gruppen wurde mithilfe von Inverse Kinematik animiert. Durch zusätzliche Tracker an den Gliedmaßen verfügte eine der Gruppen einen höheren Grad an Kontrolle über den Avatar. Dabei wurden Daten zu Embodiment, zu der Gefühlten Arbeitsbelastung sowie zur erreichten Punktzahl in dem Spiel gesammelt. Die Ergebnisse zeigen, dass der Grad an Kontrolle über einen Avatar weniger Einfluss auf das Embodiment hat, wie angenommen wird.

Abstract English

This bachelorthesis aims to answer the question, how much the agency and motor control over a self avatar in virtual reality (VR) influences the sense of embodiment over this specific avatar. An experiment was conducted where participants completed a dodging-game, which was controlled with the own Body. The Avatars of both groups were animated with inverse kinematics. One of the groups had more control over the avatar with the aid of additional trackers on each limb. Data was collected in regards to embodiment, workload and points. Results show that higher control over an self avatar has less of an impact on embodiment than it is presumed.

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
1.1	Motivation	1
1.2	Ziele	2
1.3	Vorgehensweise	2
2	Stand der Forschung	3
2.1	Virtuelle Realität	3
2.2	Immersion	5
2.3	Presence	6
2.4	Self Embodiment	7
2.5	Avatare	8
2.6	Kinematik	9
2.7	Ähnliche Arbeiten	11
3	Versuch	12
3.1	Konzeption	12
3.2	Hypothese	13
3.3	Hardware	14
3.4	Versuchsaufbau	15
3.5	Engine	17
3.6	Probleme	17
3.7	Versuchsdurchführung	18
4	Evaluation	19
4.1	Fragebögen	19
4.2	Auswertung	20
4.3	Avatar Embodiment Questionnaire	21
4.3.1	Avatar Embodiment Questionnaire Ergebnisse	23
4.3.2	Diskussion - Embodiment Bogen	25
4.4	TLX	25
4.4.1	TLX Ergebnisse	25
4.5	Performanz der Benutzer	25
4.6	Kommentare	25
5	Diskussion und Ausblick	26
5.1	Fazit	26
5.2	Zukunftsaussichten	26

Literatur

Abbildungsverzeichnis

Anhang	I
A Fragebögen	I
B Statistische Auswertung	XI

1 Einleitung

Jeder Mensch besitzt einen Körper. Ohne dass es bemerkt wird, macht jeder Mensch seinen Körper zu seinem eigenen. Doch durch den rasanten technologischen Fortschritt, können virtuelle Welten, in denen alles möglich ist, geschaffen und erlebt werden. Das schlüpfen in den Körper einer anderen Person ist seit es Videospiele gibt, kein abstrakter Gedanke mehr, sondern Realität. Virtuelle Realität (VR) geht dabei einen Schritt weiter und ermöglicht es Menschen, tiefer in eine virtuelle Welt einzutauchen. Durch das verkörpern eines Avatars kann jeder sein was er will. Motion Tracking Technologien sind zwar teuer, erlauben es aber nicht nur den eigenen Avatar fernzusteuern, sondern ihn mit den eigenen Bewegungen zu steuern. Auch in der Software Sparte entwickelt sich das alles weiter. Inverse Kinematik bla. VR Systeme werden immer immersiver und geben den Menschen eine immer stärkere Illusion, in einem anderen Körper in einer anderen Welt zu sein. Diese Phänomene, Embodiment und Presence, werden durch verschiedene Faktoren beeinflusst. Einer davon ist es, wie genau man seinen Avatarkörper mit den echten Bewegungen steuern kann. Da Tracking Systeme aber viel Platz brauchen, teuer und arbeitsintensiv sind, und programmatisch animierte Avatare durch IK sich immer realer bewegen, ist es interessant zu wissen, wie stark sich die Bewegungsfreiheit in einer VU auf das Embodiment auswirkt.

1.1 Motivation

Die Idee für diese Arbeit stammt von einem Projekt des Fraunhofer IAO in Stuttgart. Bei dem Projekt handelt es sich um eine kollaborative Virtuelle Realitäts (VR)-Umgebung. Dabei soll jeder Nutzer einen Avatar innerhalb des Virtuellen Raums steuern. Gründe dafür sind verbesserte Immersion, potenziell erhöhtes Embodiment, gesteigerte Kommunikation und leichteres Erkennen des Standortes der anderen Nutzer. Vor allem in kollaborativen Umgebungen sind Avatare wichtig, da ohne Avatare die Position und die Identität der anderen Nutzer schlecht oder gar nicht erkannt werden kann. Da das Programm auch potentiell für Meetings eingesetzt werden könnte, ist der Kommunikationsaspekt des potentiell verbesserten Embodiments ebenfalls relevant. Die Animation der Avatare funktioniert aktuell über Inverse Kinematik (IK), wobei die Position der Controller an den Händen als auch die Position des Head Mounted Displays (HMDs) mit Kameras erfasst werden und als Referenz für

den Rest des Modells dienen. Diese Konfiguration an Hardware ist mit wenig Aufwand für den Nutzer des Systems verbunden, da eine HMD und zwei Controller heutzutage den Standard bei Verbraucher orientierten VR komplett Systemen entspricht und nur ein Gerät, das HMD, am Körper befestigt werden muss. Jedoch sind die aus IK mit drei Referenzpunkten entstehenden Animationen noch ungenau und oft verzögert. Da sich die von dem Kamearas erfassten Objekte alle in der Region oberhalb der Hüfte befinden, müssen ein Teil der Wirbelsäule, die Hüfte sowie die Beine komplett anhand der drei Punkte oberhalb der Hüfte animiert werden. Diese Ungleichheit der Verteilung führt oft zu Körpern, die bei Bewegungen verzögert hinter dem Kopf schweben. Eine Alternative wäre der Einsatz von mehreren zusätzlichen Trackern an den Beinen und am Körper, womit die Genauigkeit der Animationen verbessert werden kann. Dafür führen Tracker zu höherem Entwicklungsaufwand, da sie zusätzlich zu IK eingesetzt werden und nicht völlig eigenständig sind. Zusätzlich liefern die Tracker je nach Anzahl einen Mehraufwand beim Nutzer, da durch sie mehr Hardware anfällt die gekauft, gelagert, aufgeladen und zur Benutzung am Körper befestigt werden muss.

1.2 Ziele

In dieser Arbeit soll untersucht werden, wie stark sich der Grad an Kontrolle über einen Avatar und die somit verbesserten Animationen des Avatars auf das Gefühl des Embodiments des Benutzers sowie den Grad an Erfolg in Bewegungsorientierten Aufgaben auswirkt. Dazu soll ein Versuch erstellt werden, der die Möglichkeiten IK und Motion-Tracking der Avataranimation hinsichtlich des Embodiments und der Performanz des Nutzers gegenüberstellt.

1.3 Vorgehensweise

Zuerst soll ein Überblick über den Stand der Forschung gegeben werden, in dem die Begriffe VR, Immersion, Embodiment, Presence, IK und Avatar definiert und dem Kontext der Arbeit eingeordnet werden. Im darauf folgenden Kapitel wird der im Zuge dieser Arbeit durchgeführte Versuch beschrieben. Es wird erklärt welche Entscheidungen getroffen wurden und wie der Versuch technisch umgesetzt und durchgeführt wurde. Zum Schluss werden die eingesetzten Fragebögen und deren Auswertung sowie die Diskussion der Ergebnisse beleuchtet.

2 Stand der Forschung

2.1 Virtuelle Realität

Boas definiert in seiner Arbeit [Boa12] Virtuelle Realität (VR) als ein Feld der Computerwissenschaften mit dem Ziel, immersive virtuelle Welten zu erschaffen und dem Benutzer die Möglichkeit geben, mit dieser Welt zu interagieren. Da die reale Welt hauptsächlich von unseren Sinnen und den Konsequenzen unseres Handelns wahrgenommen wird, entsteht durch die Simulation dieser Phänomene eine Virtuelle Umgebung (VU). Dazu muss für einen oder mehrere unserer Sinne ein alternativer Stimulus präsentiert werden. Zusätzlich müssen die Bewegungen und Aktionen des Benutzers in Betracht gezogen werden und die VU muss entsprechend darauf reagieren. Durch die alternativen Stimuli und die Reaktion der VU auf die Aktionen des Benutzers entstehen zwei grundsätzliche Anforderungen an das System hinsichtlich der Benutzerinteraktionen. Der Mensch besitzt im übertragenen Sinn wie ein Computer Schnittstellen zur Eingabe und Ausgabe. Die Eingabeschnittstellen des Menschen sind die Sinne, deshalb muss das System Informationen ausgeben, die die Sinne stimulieren. Das häufigste Beispiel dafür ist die Ausgabe von Informationen über einen Bildschirm, welche von den Augen aufgenommen und im Gehirn verarbeitet werden. Die Ausgaben eines Menschen sind die Aktionen, die er ausführen kann. Zu den Aktionen gehören z. B. Sprache oder Bewegungen. Je mehr Ausgaben eines Menschen das System als Eingabe annimmt, desto realistischer wirkt die VU. Beispiele dafür wären Spracherkennung oder die Möglichkeit durch Bewegungen mit der VU zu interagieren. Holloway [HL95] hat in seinem Paper im Jahr 1995 eine Tabelle erstellt, die für jeden menschlichen Sinn eine Methode der Stimulation beschreibt. Darin kommen nicht nur die klassischen fünf Sinne des Menschen Hören, Schmecken, Riechen, Sehen und Tasten vor, sondern auch weitere Empfindungen wie die Bewegungsempfindung (Kinästhetik), die Wahrnehmung der Körperbewegung und -lage im Raum (Propriozeption) sowie der Gleichgewichtssinn. Eine weitere Tabelle stellt verschiedene Geräte vor, die die Bewegungen und Aktionen des Benutzers erfassen können. Zu den Aktionen gehören Kopfbewegungen, Bewegungen des Körpers und Gliedmaßen, Fingerbewegungen, Ausrichtung der Augen, Sprache und Ausübung von Kräften. Aktuelle Verbraucher basierte VR-Brillen fokussieren sich in der Regel auf den Sehsinn und Hörsinn, da es sich herausgestellt hat, dass diese Sinne am einfachsten permanent virtualisiert werden können. Das zeigt sich auch an normalen Computern, die in der Regel über Bildschirme und Lautsprecher verfügen. [HL95]

Aus den genannten Gründen ist der Klassische und am meisten verfügbare Weg VR zu erleben ein Head-Mounted Display (HMD), ein Gerät, welches um den Kopf geschnallt wird und komplett die Augen verdeckt. HMDs haben in der Regel stereoskopische Bildschirme um 3D Welten in einem großen Blickfeld darzustellen. Jeder der Bildschirme befindet sich jeweils genau vor einem Auge, was die künstliche Stimulation der visuellen Wahrnehmung ermöglicht. Viele HMDs haben die Möglichkeit, die Distanz zwischen den beiden Bildschirmen an die Distanz zwischen den Augen verschiedener Benutzer anzupassen. Für die wirkliche dreidimensionale Illusion werden in der Software zwei Kameras, eine für jedes Auge, eingebunden und entsprechend platziert. Die Simulation der auditiven Wahrnehmung kommt ebenfalls oft zum Einsatz. Da HMDs in der Regel an einen Computer angeschlossen werden müssen und diese grundsätzlich die Kapazitäten für ein Lautsprechersystem besitzen, ist es der Standard, dass VR Anwendungen mithilfe der Lautsprecher Geräusche und Musik verwenden. Alternativ ist die Verwendung von Kopfhörern möglich, da diese im Gegensatz zu Lautsprechern nur die Geräusche der VU zulassen und alle realen Geräusche unterdrücken, was zu höherer Immersion führt. Die Stimulation des Tastsinns beschränkt sich bei den meisten Verbraucher basierten Anwendungen auf Vibration der Controller bei bestimmten Situationen. Es existieren bereits kommerzielle Geräte, die sich auf die virtuelle Stimulation des Tastsinns sowie auf die Kinästhetik fokussieren. Sogenannte *Haptic Gloves*, zu Deutsch haptische Handschuhe können Berührungen, verschiedene Oberflächen und Force Feedback (Kraftrückkopplung) simulieren. Aufgrund des Größenunterschiedes verschiedener Hände sind die Haptic Gloves noch nicht weit verfügbar [PP18].

Von den von Holloway [HL95] gelisteten Aktionen, die erfasst werden sollen, ist es mittlerweile technisch gesehen möglich, alle zu erfassen. Durch Gyroskope und Beschleunigungssensoren erkennt das Headset die Ausrichtung des Kopfes und rotiert entsprechend die Kameras in der Anwendung. Bei manchen Ausführungen wird auch die Position des Headsets und anderen Trackern durch Kameras erfasst. Durch Bewegungen im echten Raum kann sich der Benutzer somit im virtuellen Raum bewegen [Boa12] [HL95]. Bei der HTC Vive beträgt die maximale Raumgröße beispielsweise 6m x 6m. Aktuelle VR Kits wie die HTC Vive oder die Oculus Rift werden standardmäßig neben dem HMD mit zwei Controllern ausgeliefert. Diese verfügen ebenfalls über tracking Kapazitäten, wodurch ihre Position im Raum identifiziert werden kann. Der Nutzer kann mit den Controllern eine Reihe von Interaktionen ausführen. Die Interaktionen reichen von einfachen Aktionen wie Aufheben und Werfen von Objekten bis zu komplexen Aufgaben wie das Spannen und Abfeuern eines

Bogens oder das Zusammensetzen eines Puzzles. Verbraucherorientierte HMD Modelle in höheren Preisklassen bieten auch die Möglichkeit zur Erfassung der Augenbewegungen. Dazu sind innerhalb des HMD Kameras angebracht, die die Rotation der Augen erfassen. Spracherkennung ist ebenfalls ein gut erforschtes Thema und es gibt bereits eine Anzahl an Spielen und Anwendungen die auf Sprachsteuerung basieren. [LMP⁺17]

VR beschränkt sich nicht nur auf die Forschung und Unterhaltungsbranche, sondern wurde bereits erfolgreich in verschiedenen anderen Anwendungsgebieten eingesetzt. Vor allem Trainingsumgebungen im Militär oder in der Medizin profitieren von der Immersiven Umgebung und den vielseitigen Interaktionen von VR Systemen. Weitere Beispiele für VR Anwendungsgebiete sind Fahr- und flugsimulationen, welche den kompletten Fahrzeugraum simulieren können und so ein realistisches Trainingsumfeld ohne Risiken bieten. [RSKB10]

2.2 Immersion

Slater [Sla03] [Sla02] definiert Immersion objektiv als die Technologischen Kapazitäten eines Systems. Je mehr verschiedene Sinne ein System durch virtuelle Reize stimuliert und je genauer die Erfassung der Aktionen des Benutzers und deren Übertragung in die VU ist, desto immersiver ist das System. Dadurch kann laut Slater Immersion objektiv bewertet und theoretisch gemessen werden und hat nichts damit zu tun, wie verschiedene Menschen Immersion wahrnehmen. Trotzdem kann jeder dasselbe immersive System unterschiedlich Wahrnehmen und unterschiedliche Reaktionen darauf haben. Slater nennt diese menschliche Reaktion auf Immersion Presence (Präsenz, Anwesenheit) und betont in seinen Arbeiten die starke Abgrenzung von Immersion und Presence. Als Analogie verwendet er Farben. Immersion ist dabei analog zur Verteilung von Wellenlängen, die alle Farben abgeben, was objektiv gemessen und beschrieben werden kann. Jeder Mensch nimmt aber Farben unterschiedlich wahr und hat verschiedene emotionale Reaktionen auf jede Farbe als andere Menschen. Somit ist das Konzept der Präsenz analog zur Wahrnehmung von Farben. Presence beschreibt also die Beziehung zwischen einem selbst und der Umgebung. Bowman und McMahan [BM07] gehen bei der Definition von Slater einen Schritt weiter und fokussieren sich bei der Messung von Immersion am Grad der Visuellen Immersion, auch wenn sie nur ein Teil der gesamten Immersion eines Systems ist. Dabei hebt er die rendering Software sowie die

Bildschirmtechnologie vor. Seine wichtigsten Faktoren für Visuelle Immersion beinhalten beispielsweise die Auflösung und Größe eines Bildschirms, field of View sowie die Frame Rate. Ein potenzieller Vorteil eines höheren Grades an Immersion ist das räumliche Bewusstsein. In der realen sowie der virtuellen Welt nehmen wir dauerhaft eine dreidimensionale Umgebung wahr, obwohl unsere Augen nur zweidimensionale Bilder aufnehmen. Das liegt daran, dass unser Gehirn stark darauf optimiert ist, eine dreidimensionale Umgebung mithilfe von Stereopsis, Bewegungsparallaxen, Perspektive und Okklusion zu rekonstruieren. Immersive VR liefert künstliche Stimuli für all diese Tricks, die unser Gehirn verwendet. Stereopsis, also Stereoskopisches Sehen wird durch die beiden Bildschirme in den HMDs und den beiden Kameras in der Anwendung ermöglicht. Bewegungsparallaxe können sowohl in 2D als auch in 3D Umgebungen z.B. durch Parallax-Scrolling simuliert werden. Dabei handelt es sich um den optischen Effekt, wenn verschiedene Objekte unterschiedlich weit voneinander entfernt sind, und der Beobachter sich horizontal dazu bewegt. In dreidimensionalen virtuellen Welten ist dieser Effekt bereits von Natur aus gegeben. Okklusion, also der Effekt, wenn näher gelegene Objekte weiter entfernte Objekte verdecken, sowie Perspektive sind in den meisten normalen 3D Anwendungen ebenfalls bereits gegeben und sind nicht VR spezifisch. Das durch die genannten Tricks verstärkte räumliche Bewusstsein, kann zu größerer Effektivität in Anwendungen wie Wissenschaftlicher Visualisierung, Design Reviews und Virtuellen Prototypen von 3D Objekten dienen.

2.3 Presence

Presence (Präsenz) beschreibt das Gefühl, sich in einer bestimmten Umgebung zu befinden. Dieses Gefühl kann bereits beim schauen eines Films vorkommen und wird in diesem bestimmten Fall Telepresence genannt. Slater bestimmt in seinen Arbeiten [Sla03] [Sla02] drei Aspekte für das Gefühl der Presence:

- *"Das Gefühl des 'da seins' in der VU"*
- *"Das Ausmaß, mit dem die VU die dominante Umgebung wird, womit die Teilnehmer eher auf das Geschehen innerhalb der VU reagieren statt auf die 'reale Welt'."*

- *"Das Ausmaß, in dem die Teilnehmer die VU im Nachhinein als besuchten Ort anstatt als computergenerierte Bilder erinnern."*

Übersetzt nach [Sla02], S. 2

Das Gefühl von Presence wird stark von der Anwesenheit eines Avatars und dessen Interaktion mit der Umgebung beeinflusst, beschreibt aber nicht das Gefühl der Zugehörigkeit zu einem Avatarkörper. Dieses Phänomen bezüglich des Körpers wird in der Literatur immer öfter von dem Gefühl der Presence abgegrenzt und wird Embodiment genannt.

2.4 Embodiment

Embodiment kann als Verkörperung übersetzt werden. Damit ist gemeint, dass dem Benutzer ein passendes Selbstbild bereitgestellt wird um ihn für sich selbst und, in kollaborativen Situationen, für andere zu repräsentieren. Die Relevanz des Embodiments in VUs ist analog zur Relevanz des eigenen Körpers in alltäglichen Situationen. Unsere Körper liefern unserer Umgebung umgehend Informationen, wie unsere Anwesenheit, Aktivitäten, Aufmerksamkeit, Verfügbarkeit, Stimmung, Standort, Fähigkeiten und viele andere Faktoren. Der Benutzer kann mit seinem Körper durch Gesten und Körpersprache indirekt oder durch Zeichensprache in bestimmten Fällen direkt kommunizieren. [BBF⁺10] Ein mögliches Konzept des Embodiments ist, dass das Bewusstsein, einen Körper zu besitzen, die Erfahrungen aller Menschen grundlegend beeinflusst, egal ob dieser Körper physisch vorhanden ist oder nicht. [TDG⁺18] Kiltner et al. [KGS12] geben in ihrer Arbeit an, dass das Nutzen von immersivem VR die Frage aufwirft, ob es möglich ist, dieselben Sinneseindrücke mit einem virtuellen Körper wie mit dem eigenen biologischen Körper zu fühlen und wenn ja, in welchem Ausmaß. Sie lassen sich dabei von Forschung inspirieren, die sich mit Embodiment von künstlichen Körperteilen und Prothesen auseinandersetzt, indem sie diese Konzepte zu kompletten künstlichen Körpern erweitern. Zusammenfassend besagt ihre Definition von Embodiment, dass ein Objekt Embodied ist, also verkörpert wird, wenn manche Eigenschaften des Objekts subjektiv wie die Eigenschaften des eigenen biologischen Körpers behandelt werden und so das Gefühl auslöst, einen Körper zu besitzen. Weiter definieren Kiltner et al., dass das Gefühl des Embodiments sich in drei Unterelemente aufteilen lässt. Erstens, das Gefühl, den eigenen Standort zu

kennen(self-location). Dies grenzt sich von der Erfahrung von Presence davon ab, dass die self-location nicht die Position innerhalb eines Raums beschreibt, sondern in welchem Körper man sich befindet. Zweitens, das Gefühl der Entscheidungsfreiheit (Agency). Agency verweist auf das Gefühl, motorische Kontrolle über den eigenen Körper zu haben. Das Gefühl der Agency ist beispielsweise gegeben, wenn man seinen eigenen Arm jederzeit willentlich bewegen kann. Ein Gegenbeispiel, bei dem die Agency gestört wird, ist das unbeabsichtigte Schütteln der Hände bei Parkinson Patienten. Das Dritte Unterelement ist Body Ownership, was das Gefühl beschreibt, einen eigenen Körper zu besitzen. Es hat einen besitzergreifenden Charakter und impliziert, dass der Körper die Quelle der gefühlten Empfindungen ist. Ein Beispiel dafür ist die Gummihand-Illusion. Dabei wird der echte Arm eines Menschen abgedeckt und an seiner Stelle ein Gummiarm platziert. Der reale Arm und der Gummiarm werden dann z. B. mit einem Pinsel gleichzeitig stimuliert. Testpersonen gaben nach dem Experiment an, nach einer Zeit der Stimulation nicht den versteckten Pinsel, sondern den Pinsel, den sie gesehen haben, spürten. [BC98] Slater et al. [SPMESV08] führten ein an die Gummihand-Illusion angelehntes Experiment in VR mit Erfolg durch.

2.5 Avatare

Avatare sind digitale Repräsentationen von uns selbst. Ihre Darstellung variiert stark abhängig vom Kontext in dem sie eingesetzt werden. Sie reichen von einfachen Zeichnungen oder Bildern, die den Benutzer darstellen, wie es manchmal in Social Media zur Kommunikation eingesetzt wird, bis zu detailreichen, komplett ausgearbeiteten 3D Modellen, welche perfekt auf die jeweilige Person zugeschnitten sind und z. B. in High-End Simulationen zu finden sind. Die äußere Erscheinung des Avatars hat großen Einfluss auf das Embodiment. Erscheinungsmerkmale wie Gestalt, Hautfarbe, Alter und Geschlecht als auch Art der Kleidung haben Einfluss auf die Stärke der Embodiment Illusion, schließt die Möglichkeit auf Embodiment aber nicht aus. Sobald die Illusion des Embodiments gegeben ist, kann die Art des Avatars großen Einfluss auf das Verhalten einer Person haben. Ein Beispiel dafür sind verminderte Hautfarben bezogene Vorurteile, wenn hellhäutige Teilnehmer einen dunkelhäutigen Avatar Verkörpert haben. Verkörperung von kleineren oder größeren Avataren hat Einfluss auf die Fähigkeit selbstbewusst zu verhandeln. Selbst die Kleidung des Avatars kann Auswirkungen haben. Kiltner et. al haben in [KBS13]

den Teilnehmern entweder einen lässig gekleideten dunkelhäutigen oder einen formal gekleideten hellhäutigen Mann eine afrikanische Handtrommel spielen lassen. Ihre Ergebnisse zeigen, dass die Erscheinung des Avatars großen Einfluss das Verhalten des Teilnehmers hat. Eine weitere Erkenntnis war, dass trotz der Männlichen Avatare das Geschlecht der Teilnehmer keinen Einfluss auf das Embodiment hatte. Eine weitere wichtige Eigenschaft für Avatare neben der Darstellung ist die Kontrolle, die der Nutzer über den Avatar hat. Die Kontrolle reicht wie die Darstellung von komplett passiv und uninteraktiv wie bei Bildern bis zu dynamischen und komplett kontrollierbaren Avataren wie es oft in Computerspielen zu sehen ist. Je höher die Kontrolle über den Avatar ist, desto höher ist die Immersion und somit auch das mögliche Embodiment, welches der Nutzer erleben kann. Vor allem die Kategorie der Agency von Embodiment ist davon betroffen, da eine Aktion des Nutzers bei hoher Kontrollierbarkeit durch direkte Verknüpfung mit dem Avatar eine Aktion des Avatars auslöst. [Bio14] Mohler et al. beschreiben in [MCRTB10] das Avatare nicht immer für Embodiment sorgen. In ihrem Experiment befindet sich der Avatar des Nutzers drei Meter entfernt, lässt sich aber komplett steuern. Sie schließen die Möglichkeit des Embodiments trotzdem nicht aus, da die Agency durch die Kontrolle gegeben ist. Obwohl die Forschung zeigt, dass Avatare signifikanten Einfluss auf das mögliche Embodiment hat, setzen vergleichsweise wenige HMD-basierte VR-Systeme Avatare ein, die den kompletten Körper repräsentieren [PS17].

2.6 Kinematik

Eine gängige Methode um Avatare zu animieren, damit der Nutzer einen hohen Grad an Kontrolle darüber hat, ist über inverse Kinematics. Kinematik ist ein Feld der Mechanik, wobei der Körper als Zusammensetzung von Verbindungen dargestellt wird. Dabei bleiben andere Attribute wie Kraft und Masse unberücksichtigt. In der Computeranimation werden dafür sogenannte Knochen eingesetzt, welche wiederum aus Gelenken bestehen. Jeder Knochen wirkt sich auf die umliegende Fläche unterschiedlich aus und lässt sich an dem Gelenk bewegen, wodurch der beeinflusste Teil des Körpers mitbewegt wird. Die Methodik der Kinematik beinhaltet die Vorwärtskinematik und die Inverse Kinematik. Wenn die Winkel aller Gelenke gegeben sind und die Position und Rotation der Segmente berechnet werden müssen, kommt die Vorwärtskinematik zum Einsatz. Wenn wiederum die Position und Rotation der Gelenke

gegeben ist, und die Winkel ausgerechnet werden müssen, kommt die Inverse Kinematik zum Einsatz. Der Fall der Inversen Kinematik ist bei der Animation von Avataren in VR gegeben. Wenn z. B. die Position und Rotation der Controller bekannt ist, jedoch keine weiteren Informationen über den Arm des Benutzers vorliegen, muss berechnet werden, wie der Arm des Avatars angewinkelt ist und wo sich der Ellbogen befindet. [XW09] Um Avatare mit IK zu animieren, muss ein sogenanntes Rig, also ein Skelett, für den Avatar gegeben sein. Dabei werden die einzelnen Teile eines Meshes (Polygonnetzes) an einzelne Knochen des Rigs gekoppelt. Werden die Knochen bewegt oder rotiert, bewegt sich der zugewiesene Teil des Rigs ebenfalls entsprechend. Abbildung

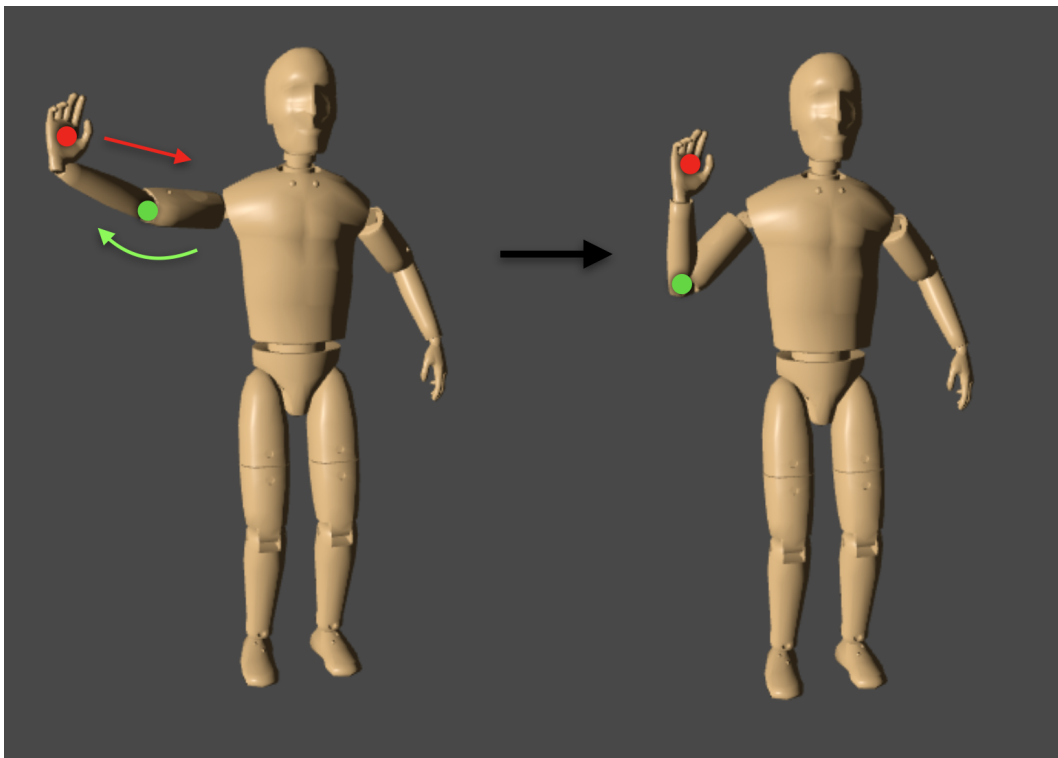


Abb. 1: Inverse Kinematik am Beispiel Dummy.

1 zeigt einen Anwendungsfall von IK anhand des Dummies, der in dem Versuch eingesetzt wird. Der Dummy stammt aus dem Demobeispiel VRIK aus der IK-Bibliothek FinalIK. Das Beispiel zeigt eine einfache Bewegung einer erhobenen Hand, im Bild durch den roten Pfeil dargestellt. Dabei wird davon ausgegangen, dass die Position der Hand, die im Bild durch die roten Punkte dargestellt wird, dem System bekannt ist. Die im Bild grünen Punkte zeigen das sogenannte *Bend Goal*. Ein Bend Goal ist ein Gelenk, welches durch Einflüsse eines Endpunktes bewegt wird. Die Position des Bend Goals ist dem System nicht bekannt, die Aufgabe des IK ist es, die Position und den Winkel des Bend Goals auszurechnen. Beispiel Wie?

2.7 Ähnliche Arbeiten

In seiner Arbeit untersuchte Koillias [KMA19] die Auswirkungen von Störartfakten auf den Bereich der Agency von Embodiment in einer VR Umgebung mit Motion Tracking. Die vier Arten der Störung der Agency noise, latency, motion jump und offset rotation of joints wurden in drei Versuchsbedingungen getestet. Die Versuchsbedingungen waren selbst-Beobachtung, selbst Beobachtung unter Einsatz eines Spiegels sowie die Beobachtung während der Fortbewegung. Dabei wurde herausgefunden, dass während der expliziten Beobachtung der Bewegungen des Avatars die Kontrolle über den Avatar messbaren Einfluss auf das Gefühl des Embodiments hatte. Sobald jedoch eine weitere Aufgabe wie einfache Fortbewegung durch laufen mit einbezogen wird, ist die Auswirkung der veränderten Kontrolle über den Avatar minimal.

3 Versuch

In dem Versuch soll getestet werden, ob der Nutzen von Trackern die Performanz und das Embodiment eines Nutzers gegenüber einer Inverse-Kinematik Lösung für selbst Avatare erhöht. Es wurden zwei Gruppen getestet, die miteinander verglichen werden. Eine Gruppe durchläuft das Experiment mit einem durch IK animierten Avatar. Der Avatar der anderen Gruppe wird mithilfe von sechs zusätzlichen Trackern durch die Bewegungen der Testperson animiert.

3.1 Konzeption

Alle Entscheidungen im Versuchsaufbau basieren darauf, den Fokus auf die Animation des Avatars zu legen. Alles andere, was zu unterschiedlichen Reaktionen hinsichtlich des Embodiments führen könnte, wurde weggelassen. So befindet man sich in einem abstrakten, größtenteils leeren Raum. Die einzige eingesetzte Textur ist die auf dem Boden, da so in den Tests die Entfernung zu den Objekten besser bestimmt werden konnte. Vor allem die bewusste Entscheidung, dem Avatar keine Kleidung zu geben und ihn als Holzpuppe darzustellen. Verschiedene Personen könnten sich mit der Kleidung mehr oder weniger identifizieren und so könnte der Fokus von den Animationen abgelenkt werden, vor allem da der Avatar eine Zentrale Rolle im Versuch spielt. Es wird kein Ton eingesetzt, da Ton ebenfalls den Fokus vom Visuellen ablenken könnte und somit die Ergebnisse verfälschen könnte. Sehr früh im Design des Versuchs kam die Idee eines Spiegels. Der Spiegel löst dabei zwei Probleme. Zum einen löst er das Problem der Wahrnehmung des Avatars. Um den Avatar und die Animationen sehen zu können, muss der Nutzer in der Regel nach unten schauen. Um einen Überblick über das Geschehen zu haben, muss man aber nach vorne schauen, vor allem bei der Idee des Ausweichspiels. Durch den Spiegel kann der Spieler durchgehend seinen Avatar sehen während er sich auf die Gegenstände und auf die Aufgabe konzentrieren kann. Zum anderen hilft der Spiegel bei der Einschätzung von Entfernungen der Objekte und ermöglicht das Sehen von Objekten die sich hinter anderen Objekten befinden.

In Abbildung 2 ist ein früher Prototyp der Anwendung dargestellt. Erst später in der Entwicklungsphase wurde die rote farbe des Avatars in ein hellbraun umgeändert, da die Farbe zu sehr den Hazards glich.

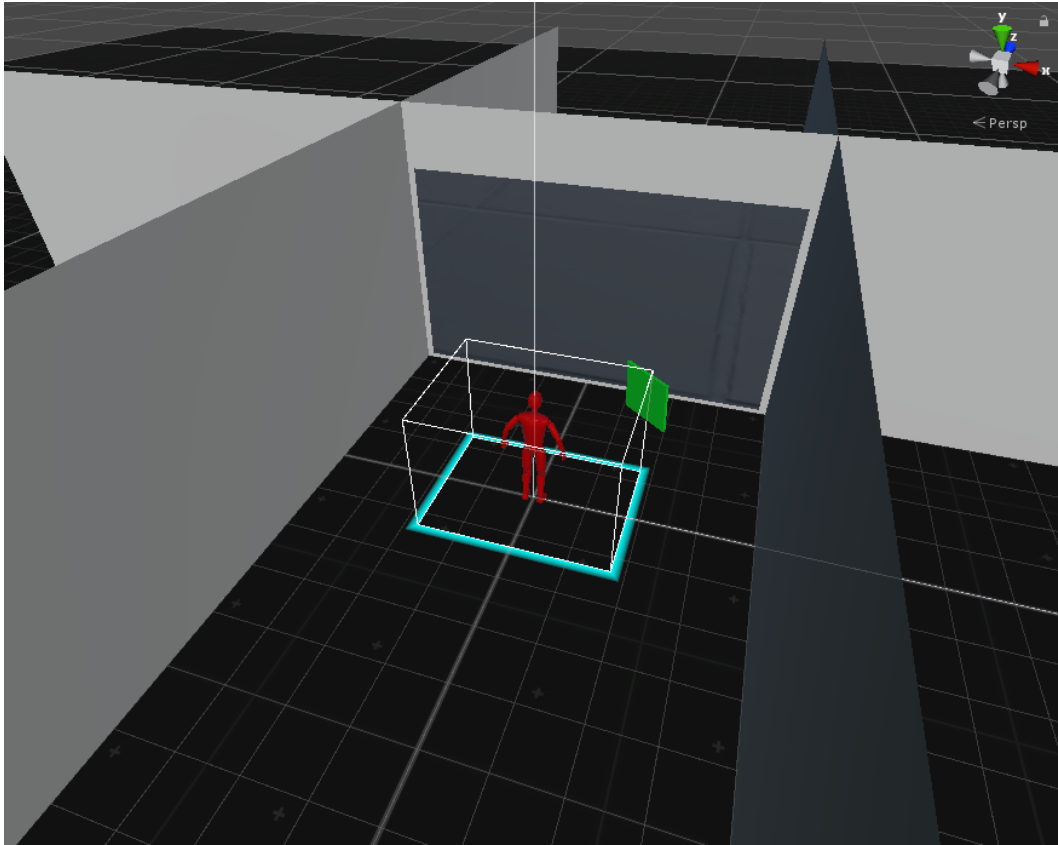


Abb. 2: Ein sehr früher Prototyp der Anwendung in Unity

Der Versuch wurde nach einem Inter-Subjekt Design durchgeführt. Bei Inter-Subjekt Design wird von jedem Probanden jeweils nur eine der Versuchsbedingungen durchgeführt. Dadurch wird vermieden, dass sich die Versuchspersonen zu stark auf den Unterschied zwischen den Versuchsbedingungen konzentrieren statt ihre mit ihren erlebten Erfahrungen zu Antworten. Außerdem könnte bei einem Intra-Subjekt Design, bei dem jeder Proband alle Bedingungen durchläuft, die als zweites durchgeführte Versuchsbedingung fälschlicherweise höhere Embodiment Werte aufweisen, da sich das Gefühl von Embodiment erst nach einer gewissen Zeit in der Virtuellen Umgebung entwickelt und so die zweite Bedingung einen unfairen Vorteil hätte.

3.2 Hypothese

Die Immersion des Systems mit den Trackern ist nach meiner Definition der Immersion messbar höher. Das liegt daran, dass die Tracker dem Benutzer mehr Kontrolle über den Avatar geben. Statt drei Kontrollierbaren Punkten im Aufbau ohne Tracker liefert der Aufbau mit Trackern neun Kontrollierbare Punkte

und virtualisiert somit mehr Reize des Gehirns. Aufgrund der erhöhten Immersion mit Trackern wird vermutet, dass das Embodiment durchschnittlich ebenfalls erhöht wird, da Embodiment eine Reaktion auf Immersion ist. Vor allem der Bereich Agency von Embodiment wird in dem Experiment angesprochen, daher sollte der größte messbare Unterschied zwischen den Gruppen in der Kategorie Agency sein. Die Performanz sollte sich im Schnitt ebenfalls erhöhen, da die Tracker mehr Kontrolle der Beine erlauben und sich die meisten Objekte auf dem Boden befinden. Ein bekanntes Problem von VRIK mit drei Punkte tracing ist zusätzlich das verzögerte hinterher schweben des Körpers hinter dem Kopf, was Ausweichen schwieriger macht. Trotz der vermutlich unterschiedlichen Performanz wird die gefühlte erreichte Leistung der Probanden vermutlich in beiden Gruppen ähnlich sein, da die Gruppen nicht von der jeweils anderen Gruppe wissen. Aus den genannten Annahmen ergeben sich folgende drei Hypothesen, welche untersucht werden sollen:

- **H1 Embodiment:** Der Grad an Kontrolle über einen selbst-Avatar hat Auswirkungen auf das Embodiment.
- **H1 Workload:** Der Grad an Kontrolle über einen selbst-Avatar hat Auswirkungen auf den gefühlten Grad an Belastung hinsichtlich der Aufgabe.
- **H1 Punktzahl:** Der Grad an Kontrolle über einen selbst-Avatar hat Auswirkungen auf den Erfolg in einer Bewegungsorientierten Aufgabe.

3.3 Hardware

Bei dem Versuch kommt die HTC Vive als HMD zum Einsatz. Das Headset dient dem Avatar als Ankerpunkt für die Kamera in der Anwendung. Diese ist ein wenig unter den Augen des Avatars gelegen, da so die Animation durch IK besser funktionierte. Die Vive benötigt zwei höher gelegene Kameras, welche in dem Raum an einem Gerüst festgemacht sind. Mithilfe eines Tablets und der App *Osram Lightify* können die Kameras aus der Entfernung ein und ausgeschaltet werden. Die Kameras sind für das Tracking im Raum zuständig und decken in meinem Fall ungefähr drei Meter mal fünf Meter ab. Dieses Gebiet wird in SteamVR kalibriert und dient im Spiel als begehbare Gebiet für den Spieler. Dazu kommen zwei VIVE-Controller, deren Position ebenfalls von den Kameras erfasst werden. In jeder Hand wird ein Controller gehalten, daher steuert die Position der Controller die Position der Hände in der Anwendung.

Der Aufbau beider Versuchsgruppen ist bis zu diesem Punkt genau gleich. Bei Versuchsgruppe zwei werden zusätzlich zu dem oben genannten sechs VIVE Tracker verwendet. Die Konfiguration, wo die sechs Tracker angebracht werden können, variiert stark. Theoretisch gesehen können die Tracker an jeglichem Objekt oder überall am Körper festgemacht werden. Das verwendete Avatarrig von VRIK besteht aus [[ca. 30]] verschiedenen Knochen ausgenommen der Finger und Zehenknochen. Standardmäßig vorgesehene Targets für Tracker gibt es in VRIK 10. Da die HMD und die Controller bereits drei davon abdecken, konnten die möglichen Tracking Ziele auf sieben begrenzt werden. Da alle Konfigurationen, die einen Tracker an der Hüfte beinhalteten, Probleme verursachten, konnte die optimale Konfiguration für sechs Tracker festgelegt werden. Die durch Gruppe zwei getrackten Körperteile sind also der Kopf durch die HMD, die Hände durch die Controller sowie jeweils beide Ellbogen, Knie und Füße mithilfe der Tracker. Die Tracker werden mithilfe von 1/4 Zoll Kamerasastativschrauben an beidseitigen Klettbändern befestigt, welche leicht am Körper angebracht werden können. Da neben der Position auch die Rotation der Tracker relevant ist, wurden die Tracker in den Versuchen immer mit der Seite des Lichtpunkts nach unten gedreht. Trotz der Tracker kommt bei Gruppe zwei IK zum Einsatz, da Knochen des Rigs wie die Hüfte, die Wirbelsäule oder die Schultern nicht getrackt werden und sich so natürlicher bewegt.

3.4 Versuchsaufbau

Der Proband befindet sich in einem quadratischen Raum ohne Decke. Die komplette Wand vor dem Spieler besteht aus einem virtuellen Spiegel. Die Fläche des Raumes ist ungefähr doppelt so groß als das begehbbare Gebiet des Spielers. SteamVR zeigt automatisch ein rotes Netz dort an, wo das begehbbare Gebiet aufhört, damit der Spieler nicht gegen Sachen außerhalb seiner freien Fläche stößt. Zusätzlich erstellte ich zusätzlich gelbe Indikatoren für das Gebiet auf dem Boden, da das Netz von SteamVR nicht in dem Spiegel angezeigt wird. Auf dem Spiegel befindet sich eine Punkteanzeige. Abbildung 3 zeigt die Sicht des Probanden zum Zeitpunkt des Starts der Anwendung. Unmittelbar vor dem Spieler befinden sich die beiden wichtigen Spielelemente und dienen als minimalistisches Tutorial. Rechts von dem Spieler befindet sich wenige Schritte entfernt eine grüne Fläche mit der Aufschrift *Start*. Das Tutorial zeigt einen roten Quader, welcher die Objekte zum Ausweichen darstellt, in Nachfolgendem *Hazards* genannt. Darauf ist eine -1 abgebildet, da dem Spieler für das

Berühren eines roten Quaders ein Punkt abgezogen wird. Daneben befindet sich eine grüne Kugel mit der Aufschrift $+2$, die die Objekte darstellt, die der Spieler während des Spiels einsammeln soll, um pro Stück zwei Punkte zu bekommen. Die grünen Kugeln werden im Nachfolgenden *Collectibles* genannt. Das Ziel des Spiels sowie die einzelnen Elemente, die wichtig für den Spielablauf sind, werden dem Spieler bereits vor dem Aufsetzen des Head Mounted Displays (HMDs) erklärt und dienen hier nur zur zusätzlichen Verdeutlichung der Spielelemente. Das Startfeld muss berührt werden damit der Durchlauf des Spiels beginnt. Das Startfeld befindet sich zwei Schritte entfernt von der Startposition des Spielers in der Mitte des begehbaren Raums, damit das Spiel nicht unwillentlich durch eine falsche Geste gestartet wird und soll dem Spieler ein erstes Gefühl für die Einschätzung der Distanzen in der virtuellen Umgebung geben.

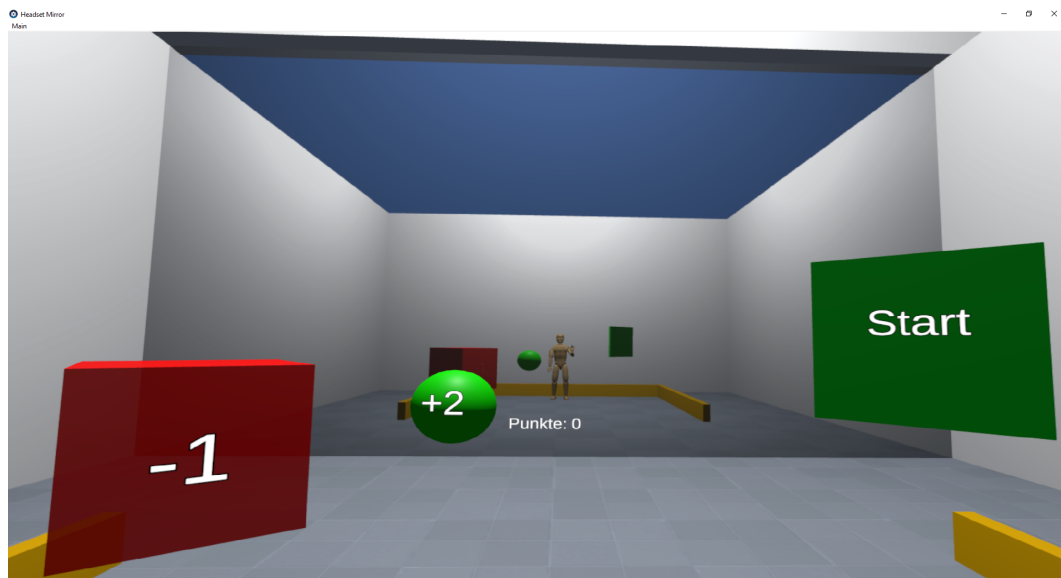


Abb. 3: Sichtweise des Probanden wenn das Spiel gestartet wird.

Die komplette Anwendung verzichtet auf Tasteneingaben des Benutzers, alle benötigten Eingaben passieren durch Berührung des Avatars mit den Objekten. Sobald das Spiel gestartet wurde, bewegen sich von vorne aus dem Spiegel die Hazards und Collectibles in einem bestimmten Intervall und bewegen sich durch das begehbare Gebiet bis sie wieder aus der Rückwand verschwinden. Die Position der einzelnen Objekte wird vor dem Spiel zufällig innerhalb einem bestimmten Gebiet festgelegt. Zusätzlich können alle Objekte mit einer Wahrscheinlichkeit von 20 Prozent in der Luft schwebend statt auf dem Boden erscheinen. Dies soll den Spieler anregen, sich in gewissen Situationen zu ducken, um einem Hazard auszuweichen oder seine Hände zu bewegen um ein Collectible, welche über einem Hazard schwebt, einzusammeln. Während der gesamten

Zeit wird dem Spieler seine Punktzahl angezeigt. Nachdem 40 Hazards und 20 Collectibles erschienen sind, ist das Spiel vorbei. Somit ist die höchste zu erreichende Punktzahl 40 und die niedrigste zu erreichende Punktzahl -40. Neben der gesamten Punktzahl werden bei Spielende die jeweils getroffenen Hazards und Collectibles angezeigt. Sobald das Spiel beginnt, wird der Avatar ausgehend von der Position der HMD in alle Richtungen skaliert. Das wirkt der unterschiedlichen Körpergröße bei verschiedenen Personen entgegen, da der Avatar bei kleineren Personen gebeugt steht oder bei größeren Personen den Boden nicht berührt, mehr zum durchlauf

3.5 Engine

Die Anwendung wurde mithilfe der Unity Engine 2018.3.11f umgesetzt. Unity bietet über den *Assetstore* die Möglichkeit, Programme von Drittanbietern leicht in die eigene Anwendung zu integrieren. Die wichtigsten eingesetzten Assets für die Anwendung waren *FinalIK* von rootmotion [roo19] sowie SteamVR von Valve. FinalIK bietet vorgefertigte IK-Lösungen für eine Reihe an Anwendungsarten. Das im Experiment benutzte IK-Rig stammt von dem FinalIK Anwendungsbeispiel VRIK. Abbildung X zeigt die Standardkonfiguration der Knochen von VRIK. SteamVR bietet Grundfunktionalitäten für die HTC Vive wie das Kamerarig und die Position der Controller. Die Textur für den Boden stammt ebenfalls aus SteamVR.

3.6 Probleme

Die größte Herausforderung während des Entwickeln als auch während des Versuchs war die große Anzahl an eingesetzter Hardware. Oft wurden scheinbar ohne Grund entweder die Tracker oder die Controller nicht erkannt oder konnten sich nicht mit SteamVR verbinden. Dies führte beim Versuch bei wenigen Testpersonen zu verminderter Immersion, da sie z.B. trotz Tracker ihren Ellbogen nicht bewegen konnten. Eine weitere Herausforderung war die Zuweisung der Tracker in Unity. Die SteamVR Anwendung besitzt kein benutzbares System, wie die Tracker konsistent dem gleichen Körperteil zugewiesen werden können. Letztendlich konnte ich im Code selbst die Zuweisung mithilfe der Herstellungsnummer der Tracker lösen. Das Festmachen der Tracker am Körper bereitete ebenfalls viele Sorgen. Die Vive Tracker werden standardmäßig ohne

Bänder zum Befestigen geliefert. Desweiteren gibt es keine offiziellen Bänder von Vive selbst. Meine Lösung beinhaltete beidseitiges Klettband mit Löchern für die von den Trackern benötigten Schrauben. Diese sind aber schwierig am Körper zu befestigen, wenn sie nicht rutschen sollen und sind anfällig dafür, dass die Tracker während der Anwendung rotieren.

3.7 Versuchsdurchführung

Der Versuch wurde im VR-Lab der Informatikfakultät der Hochschule Reutlingen durchgeführt. Der Raum bietet eine ca. drei mal sechs Meter große freie Fläche, die von zwei Vive tracking Kameras von einem Gerüst aus abgedeckt ist. Das Kabel des HTC VIVE HMDs ist lang genug, damit die ganze Fläche genutzt werden kann. Während des Versuchs wurde das Kabel von einer weiteren Person gehalten, damit während des Versuchs keine Stolpergefahr herrschte.

Von den 21 Probanden waren 14 männlich und 7 weiblich. Über 80 Prozent der Probanden hatten angegeben, dass bis zum Zeitpunkt der Versuchsdurchführung sehr wenig bis gar keine Erfahrung mit VR hatten.

4 Evaluation

4.1 Fragebögen

Die Versuchspersonen wurden jeweils vor und nach dem Experiment gebeten, einen Fragebogen auszufüllen. Der erste Fragebogen vor dem Experiment beinhaltet Fragen zur Person selbst, der zweite Fragebogen nach dem Experiment beinhaltet Fragen zu den Eindrücken der Person während des Experiments. Beide Fragebögen lagen ausschließlich auf Deutsch und in digitaler Form vor. Die Fragen des zweiten Fragebogens wurden zur Hilfe der Verständlichkeit aus dem Englischen ins Deutsche übersetzt. Zur Erstellung der Fragebögen wurde das Online Tool Google Forms verwendet, welches die gewünschte Funktion einer Likert-Skala sowie das Exportieren der Daten als Microsoft Excel Datei unterstützt. Die kompletten Fragebögen befinden sich im Anhang. Der erste Fragebogen mit dem Namen *Demographische Fragen* enthielt zu beginn eine schriftliche Beschreibung des Versuchs, was die Person erwartet und wie lange der Versuchs ungefähr dauern wird sowie ein Bild, welches die Sicht des Benutzers in der Anwendung zeigt. Nachdem der Proband zur Teilnahme am Versuch zugestimmt hat, musste die vor der Teilnahme zugewiesene Teilnehmer ID eingetragen werden. Die ID sollte dabei helfen, die Antworten der beiden Fragebögen einander zuzuordnen. Zunächst wurden die Personen nach Geschlecht und Alter gefragt. Die nächste Frage beschäftigt sich damit, ob die Testpersonen eine Sehhilfe benötigen oder eine Farbsehstörung aufweisen. Die letzte Frage des ersten Fragebogens bezieht sich auf die Vorkenntnisse der Person im Bezug auf Virtuelle Realität (VR). Im zweiten Fragebogen, der nach dem Experiment vorgelegt wurde, sollte als erstes die erreichte Punktzahl sowie die einzelnen Plus- und Minuspunkte während des Versuchs eingetragen werden. Als nächstes wurde gefragt, ob die Person Übelkeit während des Experiments verspürt hatte. Im Anschluss wurden die Fragen eines Fragebogens für Avatar Embodiment in VR (VR-AEB) von Gonzalez-Franco und Peck [GFP18] gestellt. Bei dem Fragebogen handelt es sich um einen Vorschlag für einen Standard Fragebogen für Embodiment, da noch kein solcher standardisierter Fragebogen um Embodiment für Avatare zu messen, existiert. Gonzalez-Franco und Peck analysierten dabei über 30 Experimente, die im Zeitraum von 1998 bis 2018 stattfanden und sich mit Embodiment auseinandersetzten. Die in diesen Experimenten gestellten Fragen wurden klassifiziert, wobei sechs Kategorien an Fragen entstanden. Die Reihenfolge der gestellten Fragen wurde, wie in Gonzalez-Francos und Pecks Paper vorgeschlagen, Randomisiert. Jede der

Fragen konnte auf einer sieben Punkte Likert-Skala von -3 (Ich stimme überhaupt nicht zu) über 0 (Neutral), bis zu +3 (Ich stimme voll und ganz zu) beantwortet werden. Von den 25 Fragen des Fragebogens wurden 16 gefragt, da einige Fragen nicht auf das Experiment zutreffend waren. Fragen, die sich mit Berührung auseinandersetzen sowie die komplette Kategorie *Reaktion auf externe Stimuli* wurden daher nicht gefragt. Nach dem Fragebogen zu Embodiment, wurde die Person Fragen aus dem NASA Task Load Index [HS88] gefragt. Dabei soll die wahrgenommene Belastung im Hinblick auf die Aufgabe gemessen werden. Zuletzt wurde der Testperson die Möglichkeit gegeben, in einem freien Kommentarfeld zusätzliche Eindrücke und Kommentare zu dem Experiment zu geben.

Zusätzlich zu den Fragebögen wurde eine Liste geführt, welche Teilnehmer ID die zusätzlichen Tracker verwendet hat und welche nicht. Innerhalb dieser Liste wurden zusätzliche Kommentare der Teilnehmer erfasst, die sie während des Experiments gesagt wurden.

4.2 Auswertung

Die statistische Auswertung der Daten wurde in IBM SPSS Statistics ausgeführt. Da die Richtigkeit der Hypothesen nicht mathematisch bewiesen werden kann, wird zu jeder Hypothese eine Nullhypothese formuliert, die das Gegenteil aussagt. Es kann die Wahrscheinlichkeit errechnet werden, mit der die Nullhypothese abgelehnt wird, wodurch sich Schlüsse auf die Richtigkeit der Hypothese ziehen lassen. Die jeweils zu untersuchende Hypothese H1 wird Alternativhypothese genannt. Im folgenden werden alle drei aufgestellten Alternativhypothesen mit ihrer jeweiligen Nullhypothese gelistet.

- **H1 Embodiment:** Der Grad an Kontrolle über einen selbst-Avatar hat Auswirkungen auf das Embodiment.
- **H0 Embodiment:** Der Grad an Kontrolle über einen selbst-Avatar hat keine Auswirkungen auf das Embodiment.
- **H1 Workload:** Der Grad an Kontrolle über einen selbst-Avatar hat Auswirkungen auf den gefühlten Grad an Belastung hinsichtlich der Aufgabe.
- **H0 Workload:** Der Grad an Kontrolle über einen selbst-Avatar hat keine Auswirkungen auf den gefühlten Grad an Belastung hinsichtlich der Aufgabe.

- **H1 Punktzahl:** Der Grad an Kontrolle über einen selbst-Avatar hat Auswirkungen auf den Erfolg in einer Bewegungsorientierten Aufgabe.
- **H0 Punktzahl:** Der Grad an Kontrolle über einen selbst-Avatar hat keine Auswirkungen auf den Erfolg in einer Bewegungsorientierten Aufgabe.

Der p-Wert, der die Wahrscheinlichkeit angibt, mit der die Nullhypothese fälschlicherweise verworfen wird, ist als 0,05 festgelegt. Liegt die errechnete Wahrscheinlichkeit unter dem p-Wert von 0,05 kann angenommen werden, dass das Ergebnis nicht zufällig entstanden ist. Liegt die errechnete Wahrscheinlichkeit unter einem p-Wert von 0,10 kann zumindest ein Trend angenommen werden. Die Wahrscheinlichkeit wird berechnet, indem angenommen wird, dass die Nullhypothese H0 wahr ist. Wenn sich herausstellt, dass die Nullhypothese trotz der unterschiedlicher Versuchsbedingungen wahr ist, kann angenommen werden dass die Versuchsbedingungen keinen Einfluss auf die zu untersuchenden Effekte hat. Das Ziel ist es somit, die Nullhypothese zu widerlegen. Die Berechnung der Nullhypothese erfolgt individuell für jede der Fragen in den Fragebögen.

Damit die Statistische Auswertung über einen zweiseitigen t-Test möglich ist, müssen die Ergebnisse der Experiments auf die Normalverteilung überprüft werden. Nur wenn die Ergebnisse Normalverteilt sind, kann der T-Test durchgeführt werden. Der zweiseitige t-Test wird für Experimente verwendet, die zwei Gruppen mit den selben Fragen aufweisen und rechnet mit Mittelwerten. Für die Ergebnisse, die nicht normalverteilt sind, wird der Mann-Whitney U-Test durchgeführt. Der Mann-Whitney U-Test ist eine Version des t-Tests, der auf nicht normalverteilte Daten angewendet werden kann. Die Daten müssen dafür jedoch in Ränge eingestuft sein. Der dabei errechnete Z-Wert gibt an, ob die Wahrscheinlichkeit der Nullhypothese unter den festgelegten 5 Prozent ist. Dafür existieren Tabellen, in denen der Z-Wert nachgeschaut werden kann?????? Die Z-Verteilung mit Tabelle kann nur eingesetzt werden, wenn die Anzahl der Probanden größer als 20 ist, was im durchgeführten Experiment mit 21 Probanden der Fall war.

4.3 Avatar Embodiment Questionnaire

Der im Experiment verwendetet Vorschlag für einen standardisierten Avatar Embodiment Fragebogen von Gonzalez-Franco und Peck im Jahr 2018 [GFP18] mit dem Namen Avatar Embodiment Questionnaire (AEQ) besteht aus 25 Fragen, die in folgende Kategorien unterteilt sind:

1. Body Ownership (Körper Zugehörigkeit)

Beschreibt die Zugehörigkeit der Person zu dem sichtbaren, virtuellen Körpers unabhängig von dem Standort des virtuellen Körpers. Diese Kategorie an Fragen wurde in 96 Prozent der von Gonzalez-Franco und Peck analysierten Fragebögen verwendet. [GFP18]. Fragen aus der Kategorie Body Ownership beschäftigen sich damit, ob sich eine Person unabhängig des Kontexts mit einem virtuellen Körper identifizieren kann.

2. Agency and Motor Control (Entscheidungsfreiheit, Motorische Kontrolle über den Körper)

Misst den Grad an Kontrolle des Benutzers über den virtuellen Körper und dessen Gliedmaßen. Die Fragen aus dieser Kategorie sind besonders Interessant für dieses Experiment, da der einzige Unterschied zwischen den beiden Gruppen der Grad an Bewegungsmöglichkeiten ist. Die Fragen beschäftigen sich damit, ob der Körper sich so bewegt wie der Benutzer sich in Wirklichkeit bewegt.

3. Tactile sensations (Haptische Stimulation)

Misst, ob Berührungen oder Kollisionen des Avatars mit der Umgebung sich auf die Person auswirken. Aus dieser Kategorie wurden zwei von vier Fragen verwendet, da sich zwei der Fragen zu stark mit expliziten Berührungen auseinandersetzen, die nicht im Versuchsaufbau vorkommen.

4. Location of the body (Standort des Körpers)

Zwei der drei Fragen über den Standort des Körpers wurden gefragt. Die beiden Fragen handeln von dem Bezug des Standorts des realen Körpers zum Standort des virtuellen Körpers. Die dritte Frage wird in Gonzalez-Francos und Pecks Paper explizit als optional markiert und soll nur gefragt werden, wenn sich der virtuelle Körper nicht dort befinden soll, wo sich der reale Körper befindet.

5. Appearance (Äußere Erscheinung)

Über die Äußere Erscheinung wurden die Probanden drei der vier vorgeschlagenen Fragen gefragt. In den Fragen kommt vor, wie sich die Person äußerlich mit dem Avatar identifizieren kann. Frage 20 wurde nicht in den Fragebogen aufgenommen, da darin die Kleidung des Avatars eine Rolle spielt, der Avatar in der Anwendung jedoch als Holzpuppe ohne Kleidung dargestellt wird.

6. Response to external stimuli (Reaktion auf externe Stimulation)

Diese Kategorie wurde nicht in den Fragebogen aufgenommen, da sich die Fragen darin mit einer expliziten Angst oder Gefahr, in der sich der virtuelle Körper befindet, beschäftigt und dies nicht in dem Versuch vorkommt.

Durch Addition der angegebenen Werte der Fragen innerhalb der Kategorien kann ein Wert für jede Kategorie pro Person bestimmt werden. Dabei erhalten Fragen, die nach dem Stand der Forschung ein Indikator für Embodiment sind ein positives Vorzeichen. Ist eine Frage des Fragebogens ein Indikator gegen Embodiment erhält die Frage in der Rechnung ein Negatives Vorzeichen. Manche Fragen bilden innerhalb der Kategorien Paare, wobei die Fragen die Negation zu sich gegenseitig bilden.

Die Kategorien können wiederum zu einem gesamten Embodiment Wert zusammengefasst werden. Die Werte der Kategorien werden aufsummiert, jede Kategorie wird zusätzlich mit einem Multiplikator versehen, der die Wichtigkeit der Kategorien im Hinblick auf Embodiment zueinander repräsentiert. Im folgenden die verwendete Formel ohne die Kategorie *Response*:

Total Embodiment = ((Ownership/5) * 2 + (Agency/4) * 2 + Tactile Sensation/4 + (Location/3) * 2 + Appearance/4) / 9

4.3.1 Avatar Embodiment Questionnaire Ergebnisse

Die Daten aus dem VR-Avatar Embodiment Fragebogen liefern keine statistisch signifikanten Ergebnisse. Keiner der Werte liegt innerhalb der festgelegten Signifikanz 0,10 ($p < 0,10$) um überhaupt einen Trend anzuzeigen. Dennoch weisen manche Fragen eine Gemeinsamkeit der Antworten zwischen den beiden Gruppen vor. Dass keine der Daten eine statistische Signifikanz aufweisen, lässt sich auf die kleinen Größen der einzelnen Gruppen mit jeweils 10 und 11 Teilnehmern zurückführen. Ein weiterer Grund könnte sein, dass das Gefühl von Embodiment sich stark von Person zu Person unterscheidet. Dieser Unterschied spiegelt sich in den Daten wieder, da bei mehreren Fragen innerhalb einer Gruppe Werte von -3 bis +3 vorhanden sind. Weitere mögliche Gründe sind die mangelnde Erfahrung der Teilnehmer mit VR, da nur drei der Probanden bereits mehr als einmal ein VR System nutzten und die

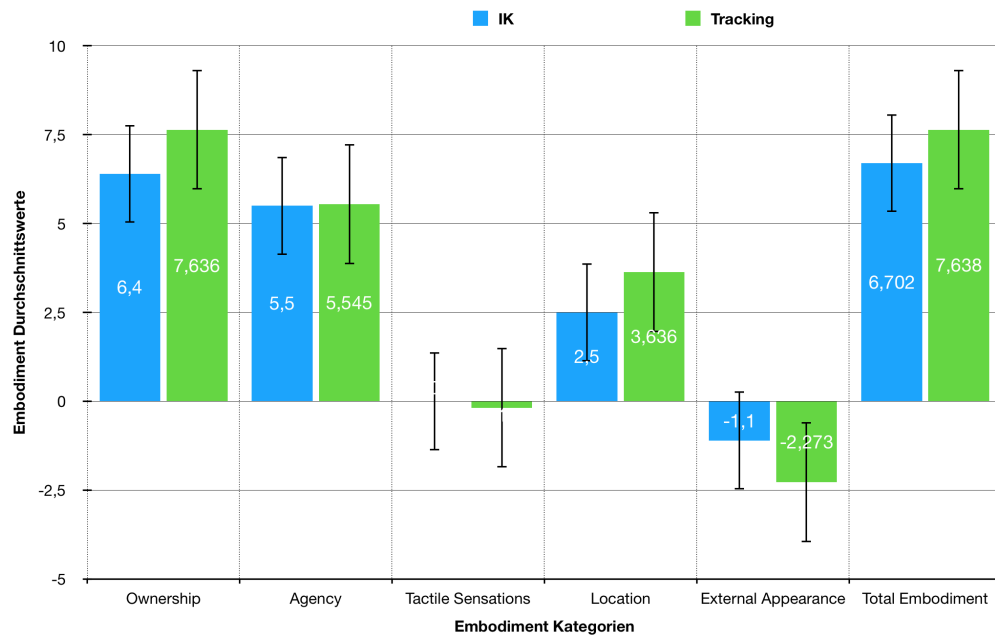


Abb. 4: Vergleich der Gruppen pro Kategorie des Avatar Embodiment Fragebogens

dadurch geringe Anzahl an Vergleichsmöglichkeiten mit anderen Anwendungen, sowie die generell geringe Präsenz an selbst-Avataren in VR Anwendungen.

Der Vergleich, wie die beiden Gruppen jeweils die Fragen der einzelnen Kategorien des Embodiment Fragebogens beantworteten ist in Abbildung 4 dargestellt. Dabei repräsentieren die blauen Balken die Gruppe ohne zusätzliche Tracker dar, die grünen Balken die Gruppe mit den zusätzlichen Trackern. Die ersten fünf Balkenpaare bilden jeweils eine der fünf Kategorien aus denen die Fragen stammen. Das letzte Balkenpaar zeigt den gesamten mittleren Embodiment Wert pro Gruppe dar. Die Fehlerbalken beschreiben einen Standardfehler.

Dass in der Kategorie Ownership keine signifikanten Unterschiede zwischen den beiden Gruppen festgestellt werden können, stimmt mit früheren veröffentlichten Untersuchungen überein [KMA19] [CCH15] [KEP⁺12]. Da der eingesetzte Avatar statt einem Menschen eine Holzpuppe in einer Abstrakten Umgebung darstellt, variierte das Maß an Body Ownership stark.

[[Diagramm von Ownership]]

Auch wenn nach Abtahi [AGFOS19] die Agency eine wichtige Rolle für das Embodiment in VR Anwendungen spielt, rückt die Agency je nach Kontext weit in den Hintergrund. Bereits ein einfacher Spaziergang in der Virtuellen Umgebung (VU) kann dafür sorgen, dass die Agency im Bezug auf das

Embodiment eine merklich kleinere Rolle spielt. Da die Probanden während des Ausweichspiels trotz Spiegel keine Möglichkeiten hatten, sich in Ruhe den Avatar anzuschauen und auf die Bewegungen zu achten, hatte der Grad an Kontrolle über den Avatar keine nachweisbaren Auswirkungen auf das Embodiment.

agency vergleich: [AGFOS19] die haben verglichen wie die gröÙe des avatars sich auf die person auswirkt in einem der drei tests war die person normal groß mit ienem auvatar auf der straÙe und hat die fragen aus dem agency bogen verwendet war so bei 0,5

agency hat aber thgeoretisch auswirkungen auf gefühlte selbst ageny

es gab antworten, dass das game so intense war dass man gar nicht auf den Körper geachtet hat

Dass es negative und positive gibt *Diagramm* von ownership

4.3.2 Diskussion - Embodiment Bogen

4.4 TLX

4.4.1 TLX Ergebnisse

[AGFOS19] tlx vergleich

4.5 Performanz der Benutzer

vr sickness kann negiert werden mit 0

4.6 Kommentare

5 Diskussion und Ausblick

Man kann sagen, dass Agency generell eine wichtige rolle für embodiment spielt, jedoch von anderen Faktoren überdeckt wird gerade wenn kein Spiegel vorhanden ist und der nutzer was zu tun hat wie laufen usw ist die agency weniger wichtig, da man beim fokussieren auf einen task sich keine gedanken eber den eigenen körper macht

solange also kein spiegel vorhanden ist und oder der fokus nicht auf dem eigenen körper liegt, ist agency weniger wichtig als andere Faktoren

5.1 Fazit

5.2 Zukunftsaussichten

man könnte das selbe nochmal ohne spiegel durchführen und diese ergebnisse vergleichen

auch vergleich von chilligem kontext zu intensen kontext eben das sitzen innerhalb eines VR meetings im vergleich mit dem erfüllen einer Aufgabe

Literatur

- [AGFOS19] ABTAHI, Parastoo ; GONZALEZ-FRANCO, Mar ; OFEK, Eyal ; STEED, Anthony: I'm a Giant: Walking in Large Virtual Environments at High Speed Gains. In: *Proceedings of the 2019 CHI Conference on Human Factors in Computing Systems - CHI '19* (2019), 1–13. <http://dx.doi.org/10.1145/3290605.3300752>. – DOI 10.1145/3290605.3300752. ISBN 9781450359702
- [BBF⁺10] BENFORD, Steve ; BOWERS, John ; FAHLÉN, Lennart E. ; GREENHALGH, Chris ; SNOWDON, Dave: User embodiment in collaborative virtual environments. (2010), S. 242–249. <http://dx.doi.org/10.1145/223904.223935>. – DOI 10.1145/223904.223935
- [BC98] BOTVINICK, Matthew ; COHEN, Jonathan: Rubber hand feels touch that eyes see. In: *Nature* 391 (1998), Nr. February, S. 756. <http://dx.doi.org/10.1038/35784>. – DOI 10.1038/35784. – ISBN doi:10.1038/35784
- [Bio14] BIOCCA, Frank: Connected to My Avatar: Effects of avatar embodiments on user cognitions, behaviors, and self construal. In: *Lecture Notes in Computer Science (including subseries Lecture Notes in Artificial Intelligence and Lecture Notes in Bioinformatics)* 8531 LNCS (2014), S. 421–429. – ISBN 9783319076317
- [BM07] BOWMAN, Doug A. ; MCMAHAN, Ryan P.: Virtual reality: How much immersion is enough? In: *Computer* 40 (2007), Nr. 7, S. 36–43. <http://dx.doi.org/10.1109/MC.2007.257>. – DOI 10.1109/MC.2007.257. – ISSN 00189162
- [Boa12] BOAS, Yuri Antonio Gonçalves Vilas: Overview of Virtual Reality Technologies. (2012)
- [CCH15] CASPAR, Emilie A. ; CLEEREMANS, Axel ; HAGGARD, Patrick: The relationship between human agency and embodiment. In: *Consciousness and Cognition* 33 (2015), may, 226–236. <http://dx.doi.org/10.1016/j.concog.2015.01.007>. – DOI 10.1016/j.concog.2015.01.007. – ISSN 10538100

- [GFP18] GONZALEZ-FRANCO, Mar ; PECK, Tabitha C.: Avatar Embodiment. Towards a Standardized Questionnaire. In: *Frontiers in Robotics and AI* 5 (2018), Nr. June, S. 1–9. <http://dx.doi.org/10.3389/frobt.2018.00074>. – DOI 10.3389/frobt.2018.00074
- [HL95] HOLLOWAY, Richard ; LASTRA, A.: Virtual environments: A survey of the technology. In: *SIGGRAPH'95 Course* 8 (1995), Nr. September, 1–40. <http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/download?doi=10.1.1.91.7388&rep=rep1&type=pdf>
- [HS88] HART, Sandra G. ; STAVELAND, Lowell E.: Development of NASA-TLX (Task Load Index): Results of Empirical and Theoretical Research. Version: 1988. [http://dx.doi.org/https://doi.org/10.1016/S0166-4115\(08\)62386-9](http://dx.doi.org/https://doi.org/10.1016/S0166-4115(08)62386-9). In: HANCOCK, Peter A. (Hrsg.) ; MESHKATI, Najmedin (Hrsg.): *Human Mental Workload* Bd. 52. North-Holland, 1988. – DOI [https://doi.org/10.1016/S0166-4115\(08\)62386-9](https://doi.org/10.1016/S0166-4115(08)62386-9). – ISSN 0166–4115, 139 - 183
- [KBS13] KILTENI, Konstantina ; BERGSTROM, Ilias ; SLATER, Mel: Drumming in immersive virtual reality: The body shapes the way we play. In: *IEEE Transactions on Visualization and Computer Graphics* 19 (2013), Nr. 4, S. 597–605. <http://dx.doi.org/10.1109/TVCG.2013.29>. – DOI 10.1109/TVCG.2013.29. – ISSN 10772626
- [KEP⁺12] KALCKERT, Andreas ; EHRSSON, H H. ; PLEGER, Burkhard ; TAUBERT, Marco ; SLATER, Mel ; NEWPORT, Roger: HUMAN NEUROSCIENCE Moving a rubber hand that feels like your own: a dissociation of ownership and agency. (2012). <http://dx.doi.org/10.3389/fnhum.2012.00040>. – DOI 10.3389/fnhum.2012.00040
- [KGS12] KILTENI, Konstantina ; GROTEN, Raphaela ; SLATER, Mel: The Sense Of Embodiment in VR. In: *Presence: Teleoperators & Virtual Environments* 21 (2012), Nr. 4, 373–387. <http://dx.doi.org/10.1162/PRES>. – DOI 10.1162/PRES. – ISBN 9780199644469

- [KMA19] KOILIAS, Alexandros ; MOUSAS, Christos ; ANAGNOSTOPOULOS, Christos-Nikolaos: The Effects of Motion Artifacts on Self-Avatar Agency. In: *Informatics* 6 (2019), Nr. 2, S. 18. <http://dx.doi.org/10.3390/informatics6020018>. – DOI 10.3390/informatics6020018
- [LMP⁺17] LAMBERTI, Fabrizio ; MANURI, Federico ; PARAVATI, Gianluca ; PIUMATTI, Giovanni ; SANNA, Andrea: Using Semantics to Automatically Generate Speech Interfaces for Wearable Virtual and Augmented Reality Applications. In: *IEEE Transactions on Human-Machine Systems* 47 (2017), Nr. 1, S. 152–164. <http://dx.doi.org/10.1109/THMS.2016.2573830>. – DOI 10.1109/THMS.2016.2573830. – ISSN 21682291
- [MCRTB10] MOHLER, B. J. ; CREEM-REGEHR, S. H. ; THOMPSON, W. B. ; BÜLTHOFF, H. H.: The Effect of Viewing a Self-Avatar on Distance Judgments in an HMD-Based Virtual Environment. In: *Presence* 19 (2010), jun, Nr. 3, S. 230–242. <http://dx.doi.org/10.1162/pres.19.3.230>. – DOI 10.1162/pres.19.3.230. – ISSN 1054–7460
- [PP18] PERRET, Jerome ; POORTEN, Emmanuel V.: Review Paper : Commercial Haptic Gloves. In: *EuroVR* (2018)
- [PS17] PAN, Ye ; STEED, Anthony: The impact of self-avatars on trust and collaboration in shared virtual environments. In: *PLOS ONE* 12 (2017), Nr. 12, 1–20. <http://dx.doi.org/10.1371/journal.pone.0189078>. – DOI 10.1371/journal.pone.0189078
- [roo19] ROOTMOTION: *ROOTMOTION - VRIK*. <http://root-motion.com/>. Version: 2019. – [Online; accessed 5-May-2019]
- [RSKB10] RAGAN, Eric D. ; SOWN DARARAJAN, Ajith ; KOPPER, Regis ; BOWMAN, Douga: The effects of higher levels of immersion on procedure memorization performance and implications for educational virtual environments. In: *Presence: Teleoperators and Virtual Environments* 19 (2010), Nr. 6, S. 527–543. – ISSN 10547460

- [Sla02] SLATER, Mel: Measuring Presence: A Response to the Witmer and Singer Presence Questionnaire. In: *Presence: Teleoperators and Virtual Environments* 8 (2002), Nr. 5, S. 560–565. <http://dx.doi.org/10.1162/105474699566477>. – DOI 10.1162/105474699566477. – ISSN 1054–7460
- [Sla03] SLATER, Mel: A note on presence. In: *Presence Connect* 3 (2003), Nr. January, S. 1–5
- [SPMESV08] SLATER, Mel ; PEREZ-MARCOS, Daniel ; EHRSSON, H. H. ; SANCHEZ-VIVES, Maria V.: Towards a digital body: The virtual arm illusion. In: *Frontiers in Human Neuroscience* 2 (2008), Nr. August, S. 1–8. <http://dx.doi.org/10.3389/neuro.09.006.2008>. – DOI 10.3389/neuro.09.006.2008
- [TDG⁺18] THAM, Jason ; DUIN, Ann H. ; GEE, Laura ; ERNST, Nathan ; ABDELQADER, Bilal ; MCGRATH, Megan: Understanding Virtual Reality: Presence, Embodiment, and Professional Practice. In: *IEEE Transactions on Professional Communication* 61 (2018), Nr. 2, S. 178–195. <http://dx.doi.org/10.1109/TPC.2018.2804238>. – DOI 10.1109/TPC.2018.2804238. – ISSN 03611434
- [XW09] XIA, ShiHong ; WANG, ZhaoQi: Recent advances on virtual human synthesis. In: *Science in China Series F: Information Sciences* 52 (2009), may, Nr. 5, 741–757. <http://dx.doi.org/10.1007/s11432-009-0088-7>. – DOI 10.1007/s11432-009-0088-7. – ISSN 1862–2836

Abbildungsverzeichnis

1	Inverse Kinematik am Beispiel Dummy	10
2	Altes Setup der Anwendung	13
3	Aktuelles Setup der Anwendung	16
4	Avatar Embodiment Durchschnitte pro Kategorie	24

Anhang

A Fragebögen

Informationen zum Experiment

Herzlich Willkommen und vielen Dank für ihre Unterstützung,

in diesem Fragebogen werden Informationen zu ihrer Person vor der Durchführung eines Experiments gesammelt.

Alle Angaben werden Anonym und Vertraulich behandelt und dienen ausschließlich als Datengrundlage für diese Studie.

Die Studie wird im Rahmen einer Bachelorthesis im Studiengang Medien- und Kommunikationsinformatik durchgeführt.

Zum Experiment:

Bei dem Experiment werden sie eine für diese Thesis erstellte VR-Anwendung testen und daraufhin Fragen zu ihren Eindrücken beantworten.

Bei der Anwendung handelt es sich um ein Spiel, bei dem sie roten Kästen ausweichen und während dessen grüne Kugeln einsammeln müssen.

Vor ihnen wird sich ein Spiegel befinden von dem aus die Objekte erscheinen werden. Werden sie irgendwo von einem roten Kasten getroffen, wird ihnen ein Punkt abgezogen. Berühren sie hingegen mit irgend einem Körperteil eine grüne Kugel, erhalten sie zwei Punkte.

Dabei haben sie die HTC VIVE auf, ein Virtual Reality (VR) Headset, mit dem es sich Anfühlt, als ob sie sich mitten im Spiel befinden werden.

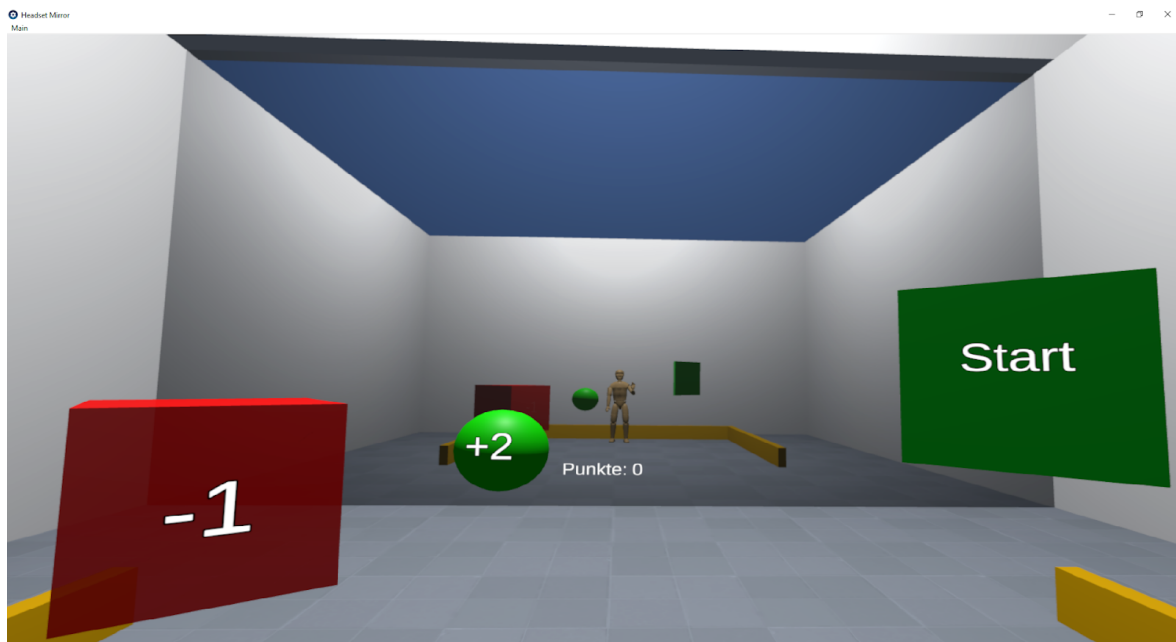
Das Spiel benötigt keine Tasteneingaben, jegliche Steuerung passiert durch ihren eigenen Körper.

Ein Durchlauf dauert ca. 3 Minuten. Vor dem richtigen Durchlauf gibt es zum eingewöhnen einen Testdurchlauf.

Nach dem Durchlauf beantworten sie bitte einen weiteren Fragebogen, welcher Fragen zum Experiment beinhaltet.

Die Teilnahme ist natürlich freiwillig. Sollten sie während dem Experiment aufhören wollen, können sie das jederzeit tun.

*** Erforderlich**



1. Bitte stimmen sie den oben genannten Bedingungen zu. *

Wählen Sie alle zutreffenden Antworten aus.

☐ Ich stimme zu, der oben beschriebenen Studie Teilzunehmen

2. Zugewiesene Nummer *

Da die Fragen zur Person und zum Experiment in zwei Fragebögen unterteilt sind, ist diese Nummer erforderlich um die Zugehörigkeit der Bögen zueinander zu bestimmen.

Fragen zur Person

3. Geschlecht

Markieren Sie nur ein Oval.

- ☐ Männlich
- ☐ Weiblich
- ☐ Sonstiges: _____

4. Alter

5. Sehhilfen

Markieren Sie nur ein Oval.

- ☐ Ich benötige keinerlei Sehhilfen
- ☐ Ich benötige Sehhilfen (z.B. Brille, Kontaktlinsen)
- ☐ Ich habe eine Farbsehstörung/-schwäche
- ☐ Sonstiges: _____

Weiter mit Frage 6

6. Haben sie bereits Erfahrungen mit Virtueller Realität (VR)?

Markieren Sie nur ein Oval.

- ☐ Ich habe noch nie eine VR-Brille benutzt
- ☐ Ich habe einmal / wenige Male eine VR-Brille benutzt
- ☐ Ich habe bereits einige male eine VR-Brille benutzt
- ☐ Ich benutze regelmäßig eine VR-Brille
- ☐ Ich habe bereits mit VR gearbeitet (z.B. eine VR Anwendung erstellt)

Bereitgestellt von



Fragen zum Experiment

Dieser Fragebogen gehört direkt zu dem Experiment, das sie gerade durchgeführt haben, Es geht um ihre persönliche Auffassung und Meinung, daher kann keine der Fragen Richtig oder Falsch beantwortet werden. Sie sollten dennoch bitte alle Fragen ehrlich beantworten und alle Antworten nur auf die Eindrücke während des Experiments beziehen
Der Fragebogen beinhaltet 25 Fragen und dauert ungefähr 5 Minuten zum Ausfüllen.

Alle Angaben werden Anonym und Vertraulich behandelt und dienen ausschließlich als Datengrundlage für diese Studie.

Bei Fragen oder Anregungen können sie gerne persönlich äußern oder sie schreiben einen Kommentar in das entsprechende Feld am Ende dieses Fragebogens.

*** Erforderlich**

1. Zugewiesene Nummer *

Da die Fragen zur Person und zum Experiment in zwei Fragebögen unterteilt sind, ist diese Nummer erforderlich um die Zugehörigkeit der Bögen zueinander zu bestimmen.

Erreichte Punktzahl

2. Pluspunkte *

3. Minuspunkte *

4. Erreichte Punktzahl insgesamt *

Übelkeit

5. Mir ist während des Experiments schlecht geworden / ich habe Übelkeit verspürt *

Markieren Sie nur ein Oval.

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu
- ☐ Sonstiges: _____

6. Der Virtuelle Körper hat sich wie mein echter Körper angefühlt. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

7. Es hat sich angefühlt, als hätten die Bewegungen des virtuellen Körpers meine eigenen Bewegungen beeinflusst. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

8. Es hat sich angefühlt, als würde ich mich außerhalb meines Körpers befinden. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

9. Es hat gewirkt, als ob ich an der Stelle eine Berührung gespürt habe, wo der virtuelle Körper berührt wurde. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

10. Die Bewegungen des virtuellen Körpers wurden durch meine eigenen Bewegungen gesteuert. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

11. Es fühlte sich an, als ob ich den virtuellen Körper wie meinen eigenen Körper kontrollieren konnte. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

12. Es hat gewirkt, als ob ich eine Berührung gespürt habe, die irgendwo zwischen meinem physischen und dem virtuellen Körper lag. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

13. Der Körper, den ich im Spiegel gesehen habe, hat sich angefühlt als ob er einer anderen Person gehören würde. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

14. Der Körper, den ich im Spiegel gesehen habe, hat sich angefühlt als ob er mein eigener Körper war. *

Markieren Sie nur ein Oval.

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

15. Der Virtuelle Körper hat sich angefühlt wie wenn er jemand anderem gehören würde. *

Markieren Sie nur ein Oval.

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

16. Es hat sich angefühlt als ob ich mehr als einen Körper hatte. *

Markieren Sie nur ein Oval.

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

17. Irgendwann hat es sich so angefühlt, als ob mein echter Körper die Haltung oder die Form des virtuellen Körpers, den ich gesehen habe, annahm. *

Markieren Sie nur ein Oval.

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

18. Es hat sich angefühlt, als hätte der virtuelle Körper sich von selbst bewegt. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

19. Irgendwann hat es sich so angefühlt, als ob der virtuelle Körper mir im Bezug auf Form, Hautfarbe oder anderen äußerlichen Merkmalen ähnelte / ähnlich sah. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

20. Es hat sich angefühlt, als ob mein (realer) Körper sich in einen 'Avatar' Körper verwandelt hat. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

21. Es hat sich angefühlt, als ob sich mein Körper dort befand, wo ich den virtuellen Körper gesehen habe. **Markieren Sie nur ein Oval.*

- ☐ Stimme überhaupt nicht zu
- ☐ Stimme nicht zu
- ☐ Stimme eher nicht zu
- ☐ Neutral
- ☐ Stimme eher zu
- ☐ Stimme zu
- ☐ Stimme voll und ganz zu

22. Wie hart mussten sie arbeiten, um Ihren Grad an Aufgabenerfüllung zu erreichen? **Markieren Sie nur ein Oval.*

	1	2	3	4	5	6	7	
gering	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	hoch

23. Wie viel körperliche Aktivität war erforderlich? *

(z.B. Ziehen, Drücken, Drehen, Steuern, Aktivieren,...)? War die Aufgabe leicht oder schwer, einfach oder anstrengend, erholsam oder mühselig?

Markieren Sie nur ein Oval.

	1	2	3	4	5	6	7	
gering	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	hoch

24. Wie viel Zeitdruck empfanden Sie hinsichtlich der Häufigkeit oder dem Takt, mit dem Aufgaben oder Aufgabenelemente auftraten? *

War die Abfolge langsam und geruhsam oder schnell und hektisch?

Markieren Sie nur ein Oval.

	1	2	3	4	5	6	7	
gering	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	hoch

25. Wie unsicher, entmutigt, irritiert, gestresst und verärgert (im Gegensatz zu sicher, bestätigt, zufrieden, entspannt und selbstzufrieden) fühlten Sie sich während der Aufgabe? **Markieren Sie nur ein Oval.*

	1	2	3	4	5	6	7	
gering	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	hoch

26. Wie erfolgreich haben Sie Ihrer Meinung nach die vom Versuchsleiter (oder Ihnen selbst) gesetzten Ziele erreicht? Wie zufrieden waren Sie mit Ihrer Leistung bei der Verfolgung dieser Ziele? **Markieren Sie nur ein Oval.*

	1	2	3	4	5	6	7	
gut	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	schlecht

27. Wie viel geistige Anstrengung war bei der Informationsaufnahme und -verarbeitung erforderlich? *

(z.B. Denken, Entscheiden, Rechnen, Erinnern, Hinsehen, Suchen...) War die Aufgabe leicht oder anspruchsvoll, einfach oder komplex, erforderte sie hohe Genauigkeit oder war sie fehlertolerant?

Markieren Sie nur ein Oval.

	1	2	3	4	5	6	7	
gering	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	hoch

Kommentar

Falls sie noch etwas zum Experiment sagen möchten, was nicht in den Fragebögen gefragt wurde, schreiben sie es bitte hier. (Optional)

28.

Vielen Dank für ihre Teilnahme

Bereitgestellt von



B Statistische Auswertung

Test Statistics^a

	PointsTotal	PointsNeg	PointsPos	IGotSick	VirtualBodyFeltLikeMine
Mann-Whitney U	46,500	42,500	40,500	50,000	51,000
Wilcoxon W	112,500	97,500	106,500	105,000	106,000
Z	-,603	-,885	-1,066	-,953	-,286
Asymp. Sig. (2-tailed)	,546	,376	,287	,340	,775
Exact Sig. [2*(1-tailed Sig.)]	,557 ^b	,387 ^b	,314 ^b	,756 ^b	,809 ^b

Test Statistics^a

	VirtualBodyFeltLikeSelves	FeltLikeMultipleBodies	BodyInMirrorFeltLikeBelongedToMe	BodyInMirrorFeltLikeSOESelves
Mann-Whitney U	55,000	34,000	54,500	48,000
Wilcoxon W	121,000	100,000	109,500	114,000
Z	,000	-1,609	-,036	-,525
Asymp. Sig. (2-tailed)	1,000	,108	,971	,600
Exact Sig. [2*(1-tailed Sig.)]	1,000 ^b	,152 ^b	,973 ^b	,654 ^b

Test Statistics^a

	CouldControlLikeMyBody	MovementsWereControlledByMyMovements	ItFeltLikeVirtualMovementsInfluencedMine	ItFeltLikeVirtualBodyMovedOnItsOwn
Mann-Whitney U	44,000	35,500	38,500	45,000
Wilcoxon W	99,000	90,500	104,500	111,000
Z	-,804	-1,575	-1,186	-,778
Asymp. Sig. (2-tailed)	,421	,115	,236	,437
Exact Sig. [2*(1-tailed Sig.)]	,468 ^b	,173 ^b	,251 ^b	,512 ^b

Test Statistics^a

	IFeltTouchesFromTheVirtualBody	FeltTouchesInBetweenVirtualAndReal	ItFeltLikeMyBodyOverlappedVirtualBody	IFeltLikeOutsideMyBody
Mann-Whitney U	44,500	48,500	33,000	45,500
Wilcoxon W	110,500	114,500	88,000	111,500
Z	-,759	-,469	-1,618	-,703
Asymp. Sig. (2-tailed)	,448	,639	,106	,482
Exact Sig. [2*(1-tailed Sig.)]	,468 ^b	,654 ^b	,132 ^b	,512 ^b

Test Statistics^a

	ItFeltLikeMyBodyImitatedAvatarStance	ItFeltLikeVirtualBodyBecameSimilarToMe	MentalLoadForInformationProcessing	PhysicalActivity
Mann-Whitney U	40,000	54,000	47,000	30,000
Wilcoxon W	106,000	109,000	113,000	96,000
Z	-1,075	-,073	-,614	-1,822
Asymp. Sig. (2-tailed)	,282	,942	,539	,068
Exact Sig. [2*(1-tailed Sig.)]	,314 ^b	,973 ^b	,605 ^b	,085 ^b

Test Statistics^a

	HowWellDidYouReachTheGoals	HowUnsureIrritatedETCDidYouFeel
Mann-Whitney U	54,000	52,500
Wilcoxon W	109,000	107,500
Z	-,075	-,190
Asymp. Sig. (2-tailed)	,940	,849
Exact Sig. [2*(1-tailed Sig.)]	,973 ^b	,863 ^b

a. Grouping Variable: AdditionalTrackers

b. Not corrected for ties.

Erklärung zur Abgabe einer Prüfungsleistung

Ich versichere, dass ich

- den „Leitfaden für gute wissenschaftliche Praxis im Studiengang MKI“¹ kenne und achte,
- die von mir eingereichten Dokumente und Artefakte selbständig ohne Hilfe Dritter verfasst habe,
- alle benutzten Quellen und Hilfsmittel - dazu zählen auch sinngemäß übernommene Inhalte, leicht veränderte Inhalte sowie übersetzte Inhalte - in Quellenverzeichnissen, Fußnoten oder direkt bei Zitaten angegeben habe,
- alle wörtlichen und sinngemäßen Zitate von Textstücken, Tabellen, Grafiken, Fotos, Quellcode usw. aus fremden Quellen als solche gekennzeichnet und mit seitengenaue Quellenverweisen versehen habe,
- die von mir eingereichten Dokumente und Artefakte noch nicht in dieser oder ähnlicher Form in einem anderen Kurs vorgelegt worden sind und ich
- alle nicht als Zitat gekennzeichneten Inhalte selbst erstellt habe.

Mir ist bekannt, dass unmarkierte und unbelegte Zitate und Paraphrasen Plagiate sind und nicht als handwerkliche Fehler, sondern als eine Form vorsätzlicher Täuschung der Prüfer gelten, da fremde Gedanken als eigene Gedanken vorgetäuscht werden mit dem Ziel der Erschleichung einer besseren Leistungsbewertung.

Mir ist bekannt, dass Plagiarismus

- die Standards guter wissenschaftlicher Praxis,
- den Leitfaden für gute wissenschaftliche Praxis im Studiengang MKI,
- die Studien- und Prüfungsordnung der Hochschule Reutlingen (§10 Täuschung und Ordnungsverstoß) sowie
- das Landeshochschulgesetz von Baden-Württemberg (§3 Wissenschaftliche Redlichkeit Abs. 5, §62 Exmatrikulation Abs. 3)

missachtet und seine

studienrechtlichen Folgen vom Nichtbestehen bis zur Exmatrikulation

reichen.

Nachname: _____

Vorname: _____

Matrikelnummer: _____

abgegeben zur Lehrveranstaltung: _____

für das Semester: _____

Datum, Ort: _____

Unterschrift: _____

¹ <https://bscwserv.reutlingen-university.de/bscw/bscw.cgi/d2871027/GWP.pdf>