ER

Проблематика:

Опрацювання та вимірювання з подальшим відтворення атрибутів характеристик біомедичних та фізичних параметрів людини між реальним та віртуальним/доповненим видом реальності. З врахування удосконалення прямої та зворотної взаємодії між користувачем там зовнішніми чинниками шляхом вібротактильної реакції та розробки системи для біомедичної механіки з провадженням технології віртуальної реальності.

Мета:

Розробка системи з використанням сенсорів візуальної оцінки та механічного впливу з подальшим опрацюванням інформації з залученням хмарних технологій та машинного навчання для з подальшим відтворення атрибутів характеристик біомедичних та фізичних параметрів людини між реальним та віртуальним/доповненим видом реальності, з врахуванням змін топологічних характеристик та стабілізаційного положення тіла респондента. Розробка системи на основі вібротактильної та оптичної технології для прямої та зворотної дії зовнішнього віртуального та реального світу на респондента та можлива його реакція. Університація та автоматизація для різних умов роботи та завдань біомедичної сфери для неповносправних людей.

Етапи розробки:

Етап 1.

Мета: Зчитування та відтворення біомедичних та фізичних параметрів. Створення розширеного методу комбінації та візуалізації за допомогою аватару;

Ресурси: мінімальні, залучення власних коштів;

Термін: 14 тижнів;

Персонал: 1; Косультативний: 4;

Поетапний план:

- огляд літератури та пошук практичних рішень - 2 тижні.

- налаштування системи хмарних обчистель та серверу. Менеджмент; - 2 тиждень;

- Зчитування та організації їх попереднього опрацьовування біомедичних параметрів (наданих до сприймання комбінацією простих сенсорів);- 1 тиждень;

- Використання візуальної оцінки респондента в комбінації з біомедичними та зовнішніми параметрами людини з метою відтворення у вигляді аватару, з подальшим його налаштуванням. Зчитування таких атрибутів як: ріст, приблизна вага, зовнішні особливості. Налаштування сервісу аватару. - 2 тижні;

- Хард. Збір та попереднє опрацювання з врахуванням налаштування системи сенсорів. Розробка апаратної частини першого етапу. - 4 тижні;

- Софт. Докер система, візуалізація, налаштування середовища. - 3 тижні.

Етап 2. Розробка системи на основі вібротактильної та оптичної технології для прямого та зворотньої інтеракції зовнішнього віртуального та реального світу з користувачем.

Мета: Розробити систему вібротактильної механіки прямої дії з зворотнім звязком з врахуванням активного позиціоновування автономно топологічно-змішуваних біонічно-тактильних сенсорних компонент.

Ресурси: середні, залучення приваних коштів

Термін: 14 тижнів;

Персонал: 2; Консультативний: 5+;

Поетапний план:

Огляд літератури та пошук критичних рішень - 2 тижні

Розробка прототипу на основі наявних ідей - 6 тижнів

Розробка середовища взаємодії - 6 тижнів

Етап 3. Інтеграція в сферу біомедичного механіки.

Мета: Встановлення протоколу відстеження за контролем змін Топологічних характеристик Вібраційних Стабілізацій та Тактильної Чутливості у осіб, що проходять Реабілітаційні Процедури після перенесеного (ПостТравматичного шоку)/Контузії АБО перебувають у релаксаційному стані НаркоЗалежності).

Ресурки:?

Турмін:?

Персонал:?  
=============================================================

Етап 1.

Мета: Зчитування та відтворення біомедичних та фізичних параметрів. Створення розширеного методу комбінації та візуалізації за допомогою аватару;

**Огляд літератури та пошук практичних рішень**

Вступ