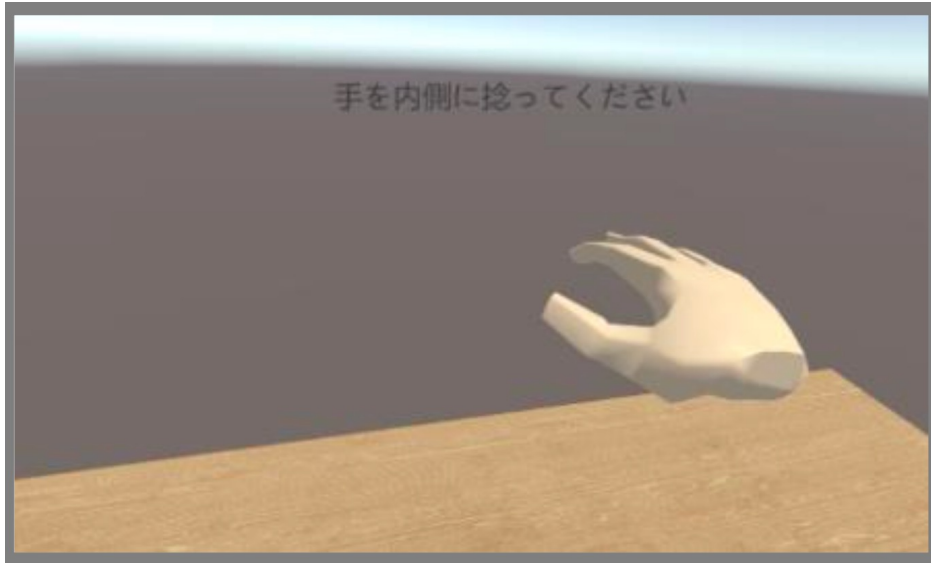


# 実験 1

# 実験 1

目的：自分の手より遅れて動くバーチャルハンドは自分の手のように感じないのか？

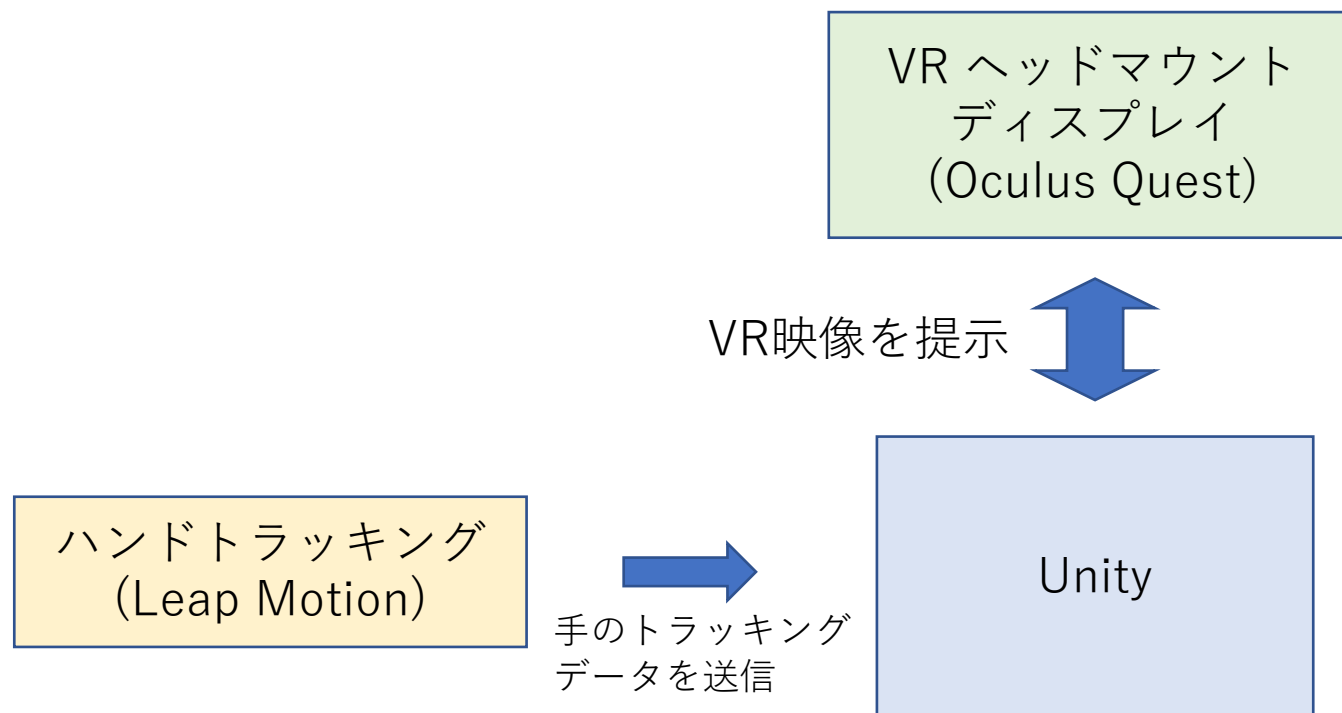


バーチャルハンドが自分の手に  
遅延なく追従する条件と  
遅れて追従する条件で比較

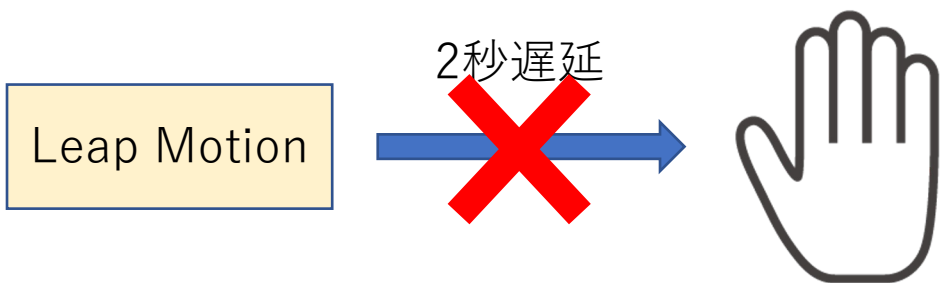
評価法：自分の手があると思う位置にマグネットを配置

それがバーチャルハンドに近かったか、実際の手の位置に近かったか？

# 実験 2

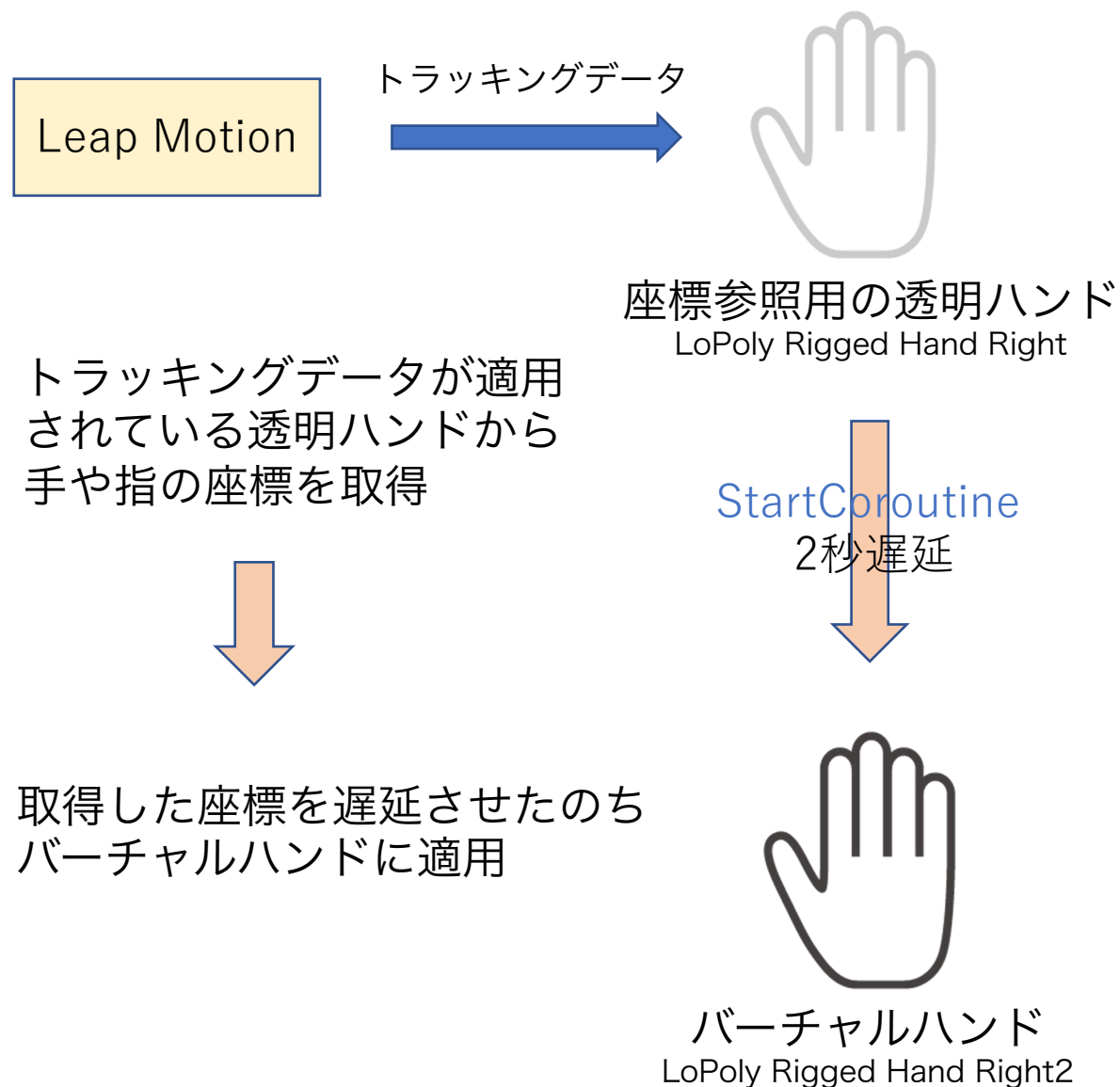


# 実験 1



LeapMotionのトラッキングデータを  
直接参照することが困難

➡遅れて動く手を表現できない



# 補遺 -Script

## □HandMover

条件を管理し、条件の情報をLeapMotionクラスに送る

## □LeapMotion

透明ハンド (LoPoly Rigged Hand Right) から指および手の座標を取得  
条件に沿って遅延させ、バーチャルハンドに座標を適用する

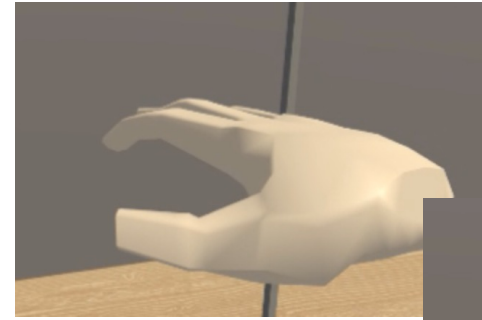
## □Finger・HandHand

指と手の座標取得および適用の際の補助クラス

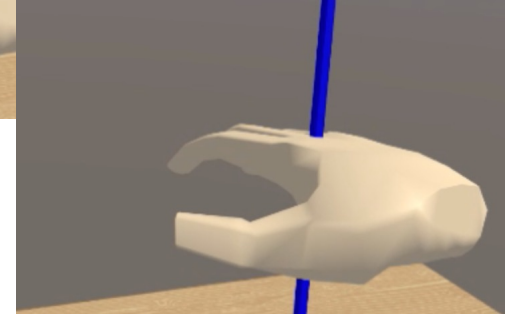
# 補遺 -Script

## □AtariHantei

バーチャルハンドを適正位置に配置するためのタスクで、当たり判定の処理を行う

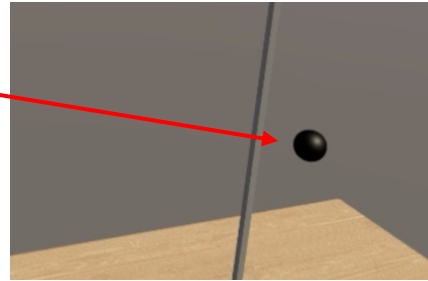


当たり



## □Sphere

実験開始前に手の位置合わせをするときのバーチャルハンドの代わりの球体



## □SceneManagerter

シーンの遷移に合わせてUIを表示したり、オブジェクトのアクティブ状態を変更したり、マテリアルを変えたりする

## □TaskController

錯覚誘発中に指示されるタスクに関するクラス