

令和3年度修士論文

四肢から独立した翼で 羽ばたいて飛ぶ感覚の提示

Presenting the sensation of flying with flapping
virtual wings independent of the limbs

指導教員印	提出印

指導教員 水内 郁夫 教授

東京農工大学
工学部 機械システム工学科

令和2年度入学

20643010

遠藤 健

目 次

第1章 序論	7
1.1 本論文での飛び感覚の定義	9
1.2 研究の背景と目的	11
1.3 本論文の構成	11
第2章 身体像の拡張	15
2.1 はじめに	17
2.2 身体像	17
2.3 身体像拡張	17
2.4 おわりに	18
第3章 四肢から独立した翼の提示方法	19
3.1 はじめに	21
3.2 身体像拡張を行う方法	21
3.3 ヒトから仮想翼への情報伝達	21
3.3.1 筋電の計測	22
3.4.1 仮想翼からヒトへの情報伝達	22
3.4.1.1 視覚の提示	23
3.4.1.2 觸覚の提示	25
3.5 おわりに	26
第4章 提案手法を用いた身体像拡張の主観評価実験	27
4.1 はじめに	29
4.2 主観評価実験を行う実験環境	29
4.3 操作/提示方法の検討	34
4.3.1 翼の操作方法の比較	34
4.3.2 觸覚提示方法の比較	36
4.3.3 視覚提示方法の比較	37
4.4 操作/提示位置の検討	38
4.4.1 操作位置の検討	39
4.4.2 提示位置の検討	39

4.5 おわりに	39
第5章 主観評価実験を踏まえた位置による身体像拡張の差異を評価する被験者実験	41
5.1 はじめに	43
5.2 実験の目的	43
5.3 人研究倫理審査について	43
5.4 実験環境	43
5.5 実験方法	50
5.6 結果と考察	54
5.7 おわりに	54
第6章 結論および今後の展望	57
6.1 結論	59
6.2 今後の展望	59
謝辞	61
参考文献	64
付録A その他	71
A.1 鳥の飛ぶ仕組み	73
A.1.1 羽の仕組み	73
A.1.2 飛び方	75
A.2 流体シミュレータについて	76

第1章

序論



Fig. 1.1: Flying with flapping virtual wings independent of the limbs

ヒトは古くから空を飛ぶことに憧れを抱いている。これまで私たちは、飛行機やハンググライダーといった乗り物を用いることで飛行体験をしてきた。また、個人飛行装置¹(Ex. ジェットパック、動力式ウイングスーツ、動力式パラフォイル²)のような、ウェアラブルな装置で空を飛ぶ装置の研究も行われている[1]。しかし、実際に空を飛ぶことは墜落などのリスクや燃料といったコスト、機器を操縦するための技術が必要となる。VR 装置を使用することでリスクやコストを回避し、乗り物・ウェアラブルな装置に関わらず簡単に飛行体験が可能となる。図 1.1 は、四肢から独立した翼で羽ばたいて飛ぶ様子を示した物である。本研究では、VR 装置を用いて図 1.1 のように背中から翼が生えた生物になり羽ばたいて飛ぶ感覚の提示手法を提案する。

1.1 本論文での飛ぶ感覚の定義

本論文では「浮遊感」「飛ぶ感覚」「羽ばたいて飛ぶ感覚」を図 1.3 のように位置付ける。

¹Portable Personal Airmobility System .

²風により展開される柔軟構造を持つ翼 . Ex. パラグライダーの翼 .



Fig. 1.2: Research concept



Fig. 1.3: Classification of floating feeling

- 浮遊感

… 空中に浮いて漂っている感覚 .

- 「飛ぶ感覚」

… 「浮遊感」に空中を移動する感覚を追加した感覚

- 「羽ばたいて飛ぶ感覚」

… 「飛ぶ感覚」に翼を羽ばたかせる感覚を追加した感覚

1.2 研究の背景と目的

VR 装置を用いた「浮遊感」や「飛ぶ感覚」を与える研究は多く行われてきた。視覚刺激をによって発生する落下感覚に関する研究 [2] や身体帮助メカニズムを用いた飛行体験装置の提案 [3] 等がある。また、飛行しているドローンを上半身のジェスチャーで制御し、ドローンからの映像をヘッドマウントディスプレイ（以下 HMD）によって与えることで飛ぶ感覚を提示する研究 [4] もある。

「羽ばたいて飛ぶ感覚」を与える研究に関してはまだ知見が少ない。例として図 1.4 のような、飛行中の鳥の体験をすることができる装置がほとんどである [5][6]。上記装置は、操縦装置にうつ伏せで搭乗し手と腕を用いて翼を動かしながら、鳥視点での景色の映像を提示することで、飛行中の鳥のような体験できる装置である。この方法の場合、大がかりな装置が必要であることや、手足の動きが制限されるといったデメリットが存在する。また、「羽ばたいて飛ぶ感覚」を与える研究において、鳥になり飛ぶ感覚を与える研究が大半であり、トリカゲのような四肢から独立した翼を持つ生物になり、飛ぶ感覚を与える研究は未だ着目されていない。

本研究では、四肢の動きを用いないで背中から生えた翼を操作し羽ばたく感覚を提示する手法を提案する。四肢の動きを用いないことで、VR 飛行体験中に手足を用いた動作 (Ex. 飛びながら物を投げるといった行為) が可能となり VR 飛行体験の幅が広がることが期待できる。

1.3 本論文の構成

本論文は全 x 章で構成される。以下に拡張の概要を述べる。



Fig. 1.4: System of presenting the sensation of flying with flapping [5]

- 第1章(本章)では、本研究の背景と目的について述べた。
- 第2章「身体像の拡張」では、
- 第3章「」では、
- 第4章「」では、
- 第5章「」では、
- 第6章「」では、

第2章

身体像の拡張

2.1 はじめに

本研究において以下の要素が重要となる。

- ヒトに本来存在しない「翼」を感じさせる（存在）
- その翼で「羽ばたいて飛ぶ感覚」を提示する（運動）

上記の感覚を与えるために、身体像の拡張について注目する。本章では、身体像について説明し、身体像の拡張の仕組みと方法について述べる。

2.2 身体像

ヒトは身体像と呼ばれる、自分自身の身体に関するイメージを持っている。自身の身体形状を知覚する能力を有している。それにより自己とそれ以外を区別することができる。

2.3 身体像拡張

自己以外の部分に身体像が拡張する場合がある。身体像の拡張に関する代表的な研究として、

ニホンザル道具使用の

ラバーハンドをあたかも自分の手のように感じるラバーハンド錯覚についての研究がある[7]。視界から隠れた本物の手と目の前にあるラバーハンドに絵筆等で2分から20分程度同期した触覚刺激を与え続けると、ラバーハンド上に触覚刺激を知覚するという錯覚現象である。このように提示される視覚情報と、触覚情報の位置が一致または近しければ身体像を拡張することが可能となる。ラバーハンド錯覚ではヒトは情報を受け取るだけであったが、ヒトから情報を送信し、それに対する返信を受け取ることで身体像の拡張をより円滑にすることができると考える。

身体像の拡張には情報の双方向性が重要であることを踏まえ、本研究では図3.1のような形で身体像の拡張を行う。ヒトから仮想翼へは、翼を動かす指令を与える。仮想翼からヒトへは、翼が生えている様子、翼を動かして飛んでいる様子、翼へ作用する空気抵抗の感覚を伝える。上記より、四肢から独立した翼で羽ばたいて飛ぶ感覚を提示する。

- ・感覚
 - ・用語
-
- 幻肢痛
 - 脳(まずは池谷先生の本)

2.4 おわりに

本章では、身体像の拡張に着目しヒトに本来無い「翼」を感じさせる方法、その翼で羽ばたいて飛ぶ感覚の提示方法について述べた。

第3章

四肢から独立した翼の提示方法



Fig. 3.1: Method of body expansion

3.1 はじめに

本章では、四肢から独立した翼の提示方法について述べる。前章の身体像の拡張では、身体像についての概要と身体像拡張の原理と方法について述べた。本章では、前章の内容を踏まえた四肢から独立した翼の提示方法を提案する。

3.2 身体像拡張を行う方法

身体像の拡張には情報の双方向性が重要であることを踏まえ、本研究では図3.1のような形で身体像の拡張を行う。ヒトから仮想翼へは、翼を動かす指令を与える。仮想翼からヒトへは、翼が生えている様子（存在）、翼を動かして飛んでいる様子（運動）、翼へ作用する空気抵抗の感覚（外力）を伝える。上記より、四肢から独立した翼で羽ばたいて飛ぶ感覚を提示する。

3.3 ヒトから仮想翼への情報伝達

まず、ヒトから仮想翼へ翼を動かす指令を与える方法について述べる。

ヒトから仮想翼を操作する方法として、コントローラやジェスチャによる操作や、生体信号を用いることが挙げられる。本研究では、四肢以外で翼を操作することを目的としているため、主に手を用いるコントローラや、手足の動きが必要となるジェスチャではなく、四肢の動きが伴わない計測が可能な生体信号を用いる。また、生体信号の中でも数値の取得が容易な筋電位によって翼を操作する。

3.3.1 筋電の計測

筋電位とは、筋肉が収縮する際に発する微弱な活動電位の事を指す。筋電センサは、筋肉の発する微弱な信号を增幅し計測を行う機器である[8]。筋電センサは、大きく分けて乾式タイプと湿式タイプが存在する。それぞれの特徴を以下に示す。

- 乾式筋電センサ

- 金属製の電極を皮膚へ接触させて計測を行う
- 電極を交換する必要が無い
- 激しい動きで、電極がズレてノイズが生じる可能性がある
- 汗の影響を受けやすい
- Ex. MYO (Thalmic Labs)

- 湿式筋電センサ

- ジェル状の電極を皮膚へ貼り付けて計測を行う
- 電極が使い捨てなため、費用がかかる
- 皮膚との密着性が高く、信号にノイズが生じにくい
- Ex. MyoWare (Advancer Technologies)

3.4 仮想翼からヒトへの情報伝達

次に、仮想翼からヒトへ情報を与える方法について述べる。

ヒトへ働きかける感覚として、ナイーブな表現だが五感が挙げられる。その中でも、身体像の拡張におけるヒトへ働きかける情報として、視覚と触覚、聴覚が用いられることが多い。



Fig. 3.2: Virtual presentation by HMD

聴覚に関しては空間的定位、ここでは翼のある場所を認識する場合において、一般的に視覚よりも情報としての重要度が低く [9]、提示する情報としての優先度が低かったので今回は用いない。

以上を踏まえて本研究では、五感の中でも視覚と触覚を用いて仮想翼からの情報を提示する。

3.4.1 視覚の提示

視覚を用いた提示は、図 3.2 のように Unity で作成した映像を HMD に出力することで行う。HMD に出力される映像は、空中を移動している様子と、背中から翼が生えている様子を提示する。

空中を移動している様子の提示について述べる。空中を移動する様子の提示として、ベクション（自己誘導性自己運動感覚）と呼ばれる錯覚を用いる。ベクションとは、視野の大部分に一様な運動刺激を提示すると刺激の運動方向と反対の方向に体が動いているように感じる錯覚である [10]。例として、停車中の電車から動き出す他の電車の視覚情報を受け取ると、観測者側の電車が動いているように感じる現象が挙げられる。浮遊感に関する研究で、ベクションは多く活用されている。例としてベクションによる落下感覚を分析した研究がある [2]。このように VR を用いた飛行体験においてベクションは有用である。

背中から翼が生えている様子・翼を動かして飛んでいる様子は、体をひねって後ろを見る



Fig. 3.3: Head Mounted Display[11]

と使用者の背中から翼が生えている様子を出力する。また、翼を羽ばたかせる際に、視界に翼を広げたり閉じたりする様子を描画を行う。以上より、背中から翼が生え羽ばたく様子を提示する。

視覚提示を行うデバイス

視覚の提示には、図 5.3 のようなヘッドマウントディスプレイ（以下 HMD）を用いる。HMD は頭部に装着するディスプレイであり、ゴーグル型やメガネ型の種類が存在する。テレビやモニターのような、一般的なディスプレイとは異なり眼前に映像が表示され、視界を占める映像の割合が多くなるため、映像への没入感が高い。

以下に、HMD の大まかな分類と特徴、製品例を示す。

- ゴーグル型

… 眼の回りを完全に覆うタイプ。スタンドアローン型、PC 接続型、ゲーム機型、スマホ型がある。

- スタンドアローン型

…PC との接続等が不要で、単体で VR 体験が可能な機器。

- * VIVE Flow
- * Meta Quest2
- * HTC Vive Focus 3
- PC接続型
 - * HTC VIVE PRO
 - * Windows MR
 - * Valve Index
 - * Pimax
 - * Varjo
- ゲーム機型
 - * PlayStation VR
 - * Nintendo Switch Labo: VR Kit
- スマホ型
 - * ハコスコ タタミミ 二眼
 - * エレコム/VRG-D02PBK
 - * サンワサプライ/MED-VRG1
- メガネ型
 - Microsoft HoloLens2
 - Magic Leap1

3.4.2 触覚の提示

触覚を用いた提示は、図3.4のように翼の根元に触覚を提示することで、翼が生えている様子・翼を動かして飛んでいる様子・翼に作用する空気抵抗の感覚を提示する。これは、ある1つの領域への触覚提示による身体像拡張を促すものあり、手で所持した棒の先端まで身体像が拡張される事象と同様な例である。

また本研究では、触覚ディスプレイとして振動を用いた触覚提示と電気刺激を用いた触覚提示の2つを準備する。

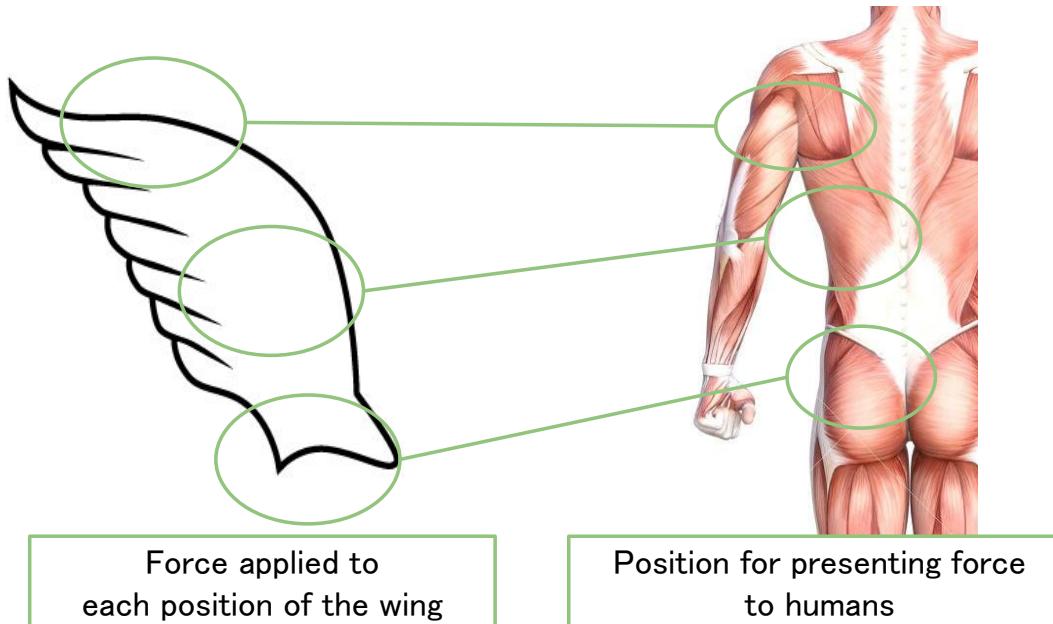


Fig. 3.4: How to present force applied virtual wings

振動を用いた触覚提示は、触覚提示として一般的な偏心モータによる振動提示する。振動を用いた触覚提示の例として、ゲームのコントローラに振動機能を追加 [12]、携帯電話やスマートフォンのバイブレーション機能などが挙げられる。

電気刺激を用いた触覚提示は、筋収縮により疑似的に触覚を提示する方法である。この方法は EMS (Electro Myo Stimulation: 神経筋電気刺激療法) と呼ばれる、筋肉や運動神経へ電気刺激を与えることで筋収縮を促し、運動効果を得ることで筋肉の増強や萎縮の予防等をする治療法を用いたものである。EMS により筋肉を収縮させることで、疑似的に重量を知覚させる研究がある [13]。本研究では、EMS 機器により筋収縮を起こすことで疑似的に触覚を生じさせ、翼からの情報を提示する。

3.5 おわりに

本章では、前章の身体像の拡張の内容を踏まえた、四肢から独立した翼の提示方法について述べた。身体像拡張の方法として、ヒトから仮想翼への情報伝達・仮想翼からヒトへの情報伝達の内容と方法について述べた。

第4章

提案手法を用いた 身体像拡張の主観評価実験

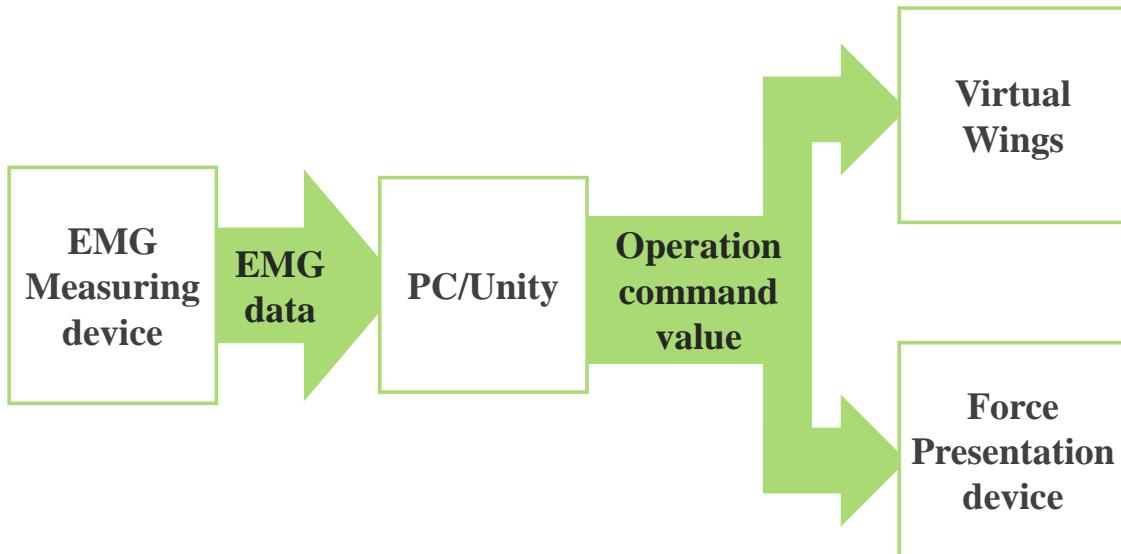


Fig. 4.1: Experiment equipment system

4.1 はじめに

本章では、前章に提案した身体像拡張の手法を用いて主観評価実験を行う。操作/提示方法の検討、操作/提示位置の検討を行い、それぞれの組み合わせの評価を下す。主観評価実験の結果を踏まえ、被験者実験（客観評価実験）で比較する対象について述べる。

4.2 主観評価実験を行う実験環境

主観評価実験を行う実験環境について述べる。本章では、図 4.1 のような、筋電計測装置で計測した値を、端末上のソフトウェア（Unity¹）へ送信し、Unity 上から視覚提示装置と触覚提示装置を動作させるシステムを用いる。

まず、筋電計測装置として、ジェスチャと力みによる操作を比較するために Myo（図 4.2）[14] と MyoWare（図 4.3）[15] の 2 つを用意する。Myo は Thalmic Labs が開発した、筋電センサを搭載したマルチジェスチャバンドであり、上腕部の筋肉位から、腕・手首・指の

¹Unity Technology Inc. が開発したゲームエンジン及びゲームの統合開発環境。2005 年に配信され、ポケモン GO（任天堂）や Fall Guys（Mediatonic）といった様々なゲームの開発に用いられている。



Fig. 4.2: Myo (Thalmic Labs 社)

動きのジェスチャを識別することが可能な乾式筋電センサである。MyoWare は Advancer Technologies が提供する湿式筋電センサであり、Myo と異なり任意の筋肉の筋電位を計測することができ、Arduino 等の外部接続したマイコンで簡単に筋電位を読み取ることが可能である。

次に、ヒトから仮想翼への情報伝達の触覚提示については、振動での提示機器と EMS を用いた電気刺激での提示機器を用意する。それぞれ、振動での触覚提示は Myo の振動機能、電気刺激での触覚提示は低周波治療器 Omron HV-F122 (図 4.4) [16] を用いる。

そして視覚提示装置は、液晶モニターでの視覚提示と HMD を用いた視覚提示の 2 種類を用紙する。液晶モニターは GW2765HT (BenQ)、HMD は Meta 社の Meta Quest (図 4.5) [17] を使用する。視覚提示する際に使用する仮想翼を図 4.6 に示す。

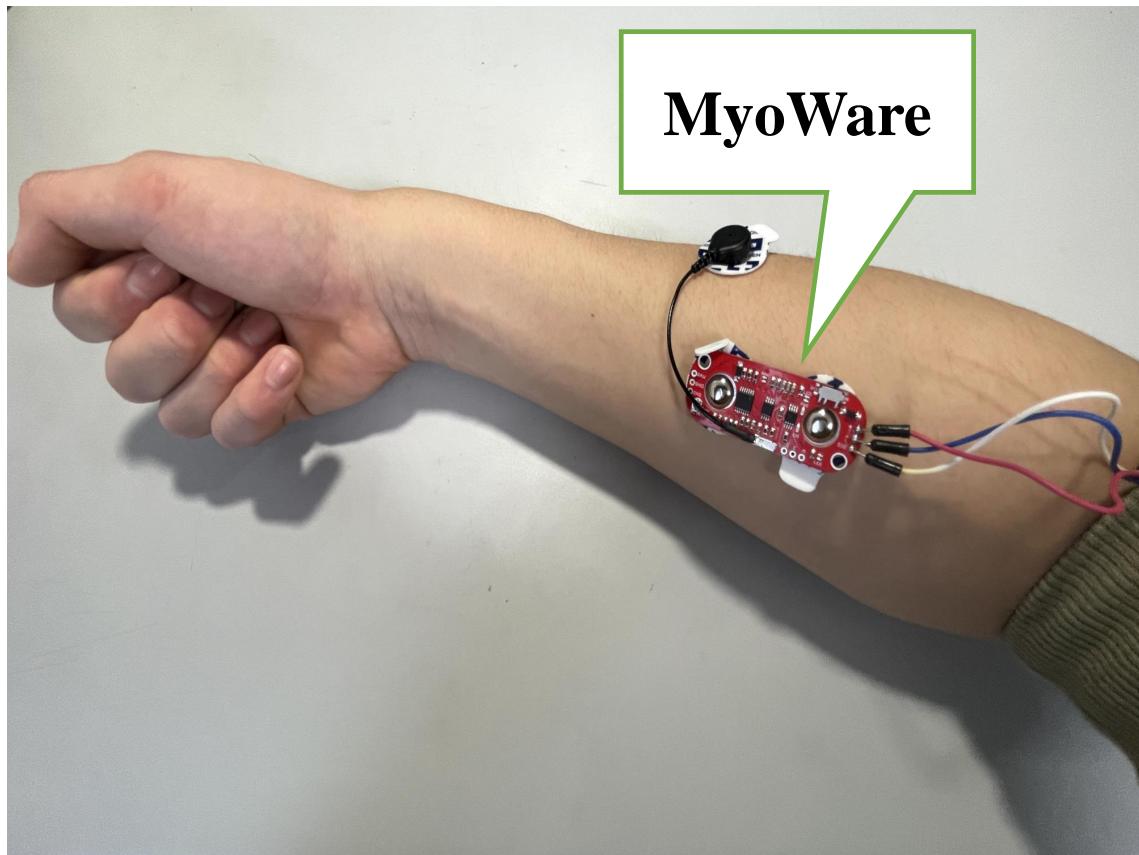


Fig. 4.3: MyoWare (Advancer Technologies LLC)

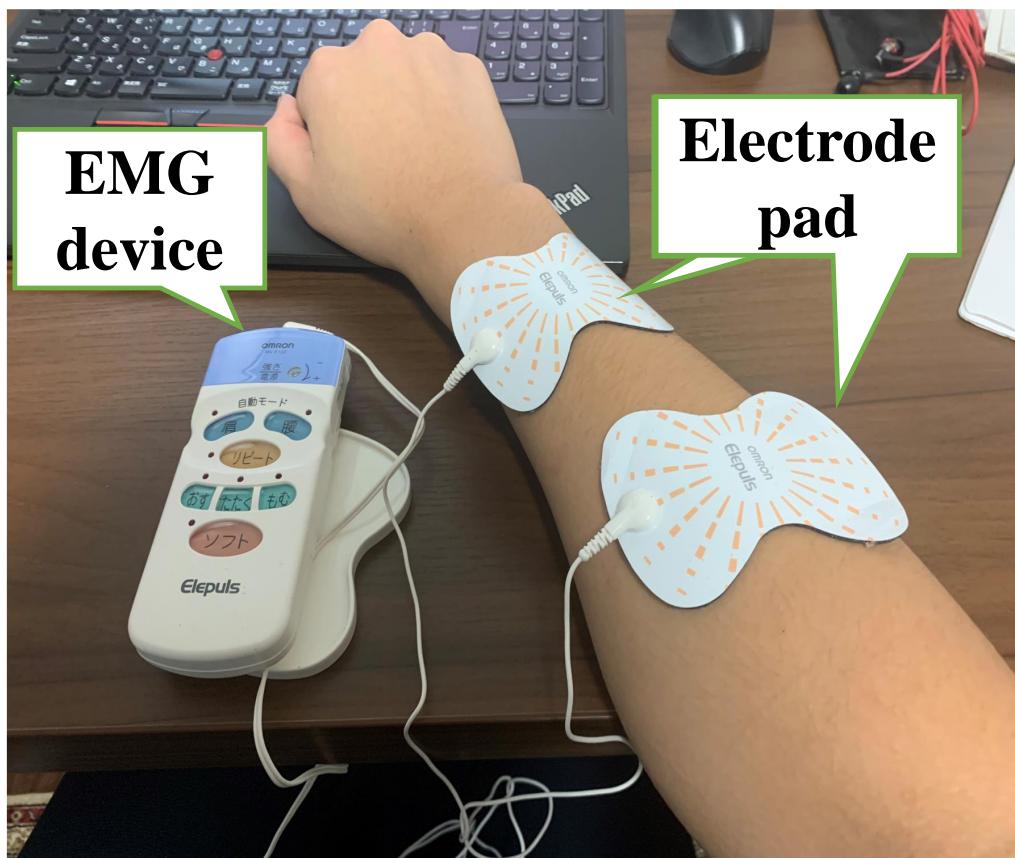


Fig. 4.4: HV-F122 (OMRON Corporation)



Fig. 4.5: Meta Quest (Meta Platforms Inc.)

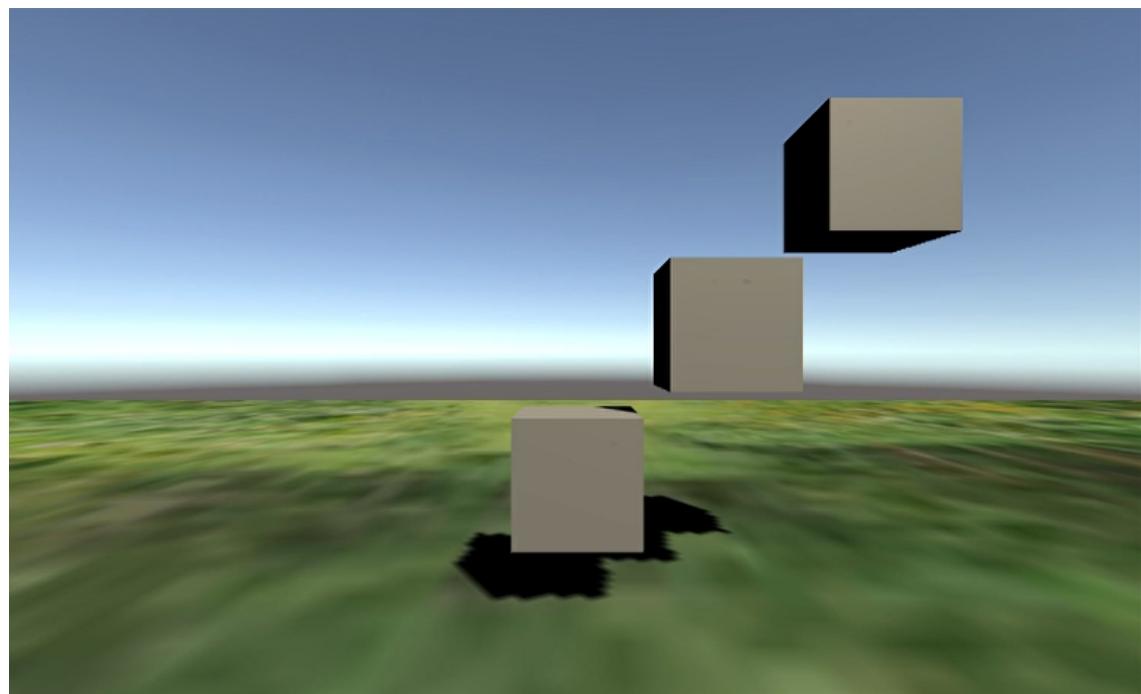


Fig. 4.6: Virtual Wings skeleton on one side

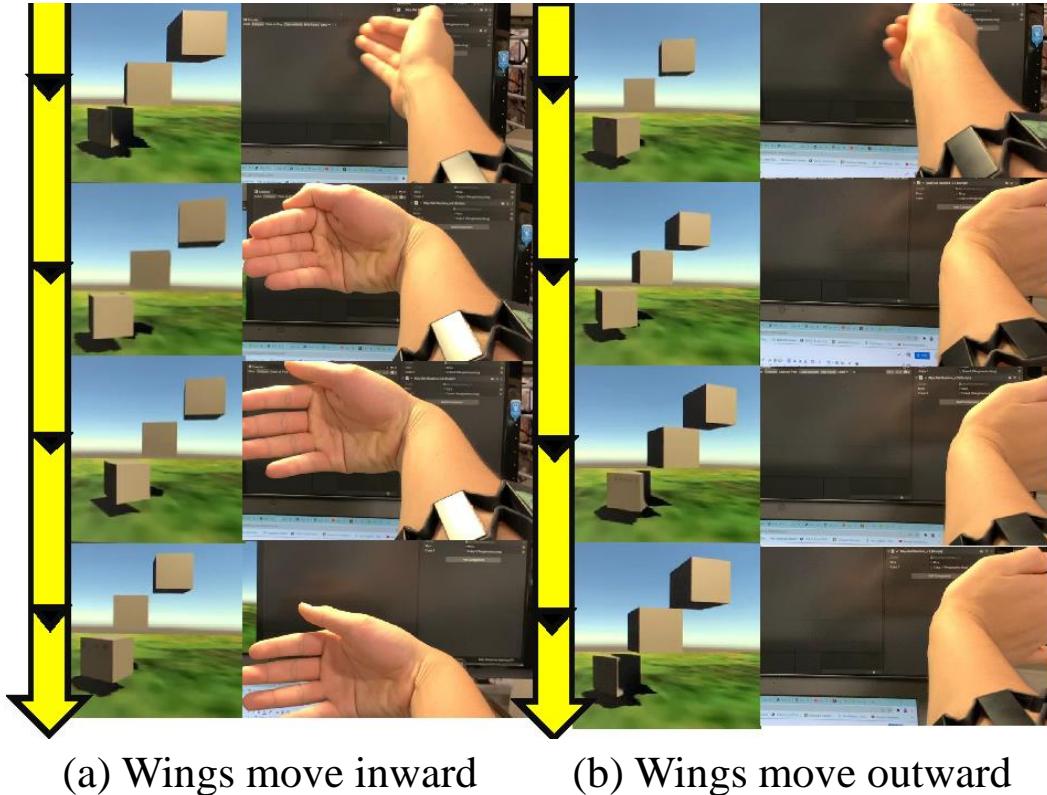


Fig. 4.7: Manipulation of virtual wings skeleton using Myo

4.3 操作/提示方法の検討

4.3.1 翼の操作方法の比較

まず、翼の操作方法について比較し、主観評価を行う。第3章で述べたように、本研究ではヒトから翼への情報伝達として筋電位を用いる。筋電位を用いた操作方法は、関節動作を伴う動きである「ジェスチャ」と関節動作を伴わない「力み」による操作に分類することができる。

触覚と視覚提示の条件を固定し、ジェスチャと力みによる操作を比較する。触覚は Myo を用いた振動を前腕に提示、視覚は仮想翼の3人称視点を液晶ディスプレイに描画し提示する。

仮想翼の操作は、筋電計測装置として Myo 用いる場合は図 4.7 のように、手首を内側に

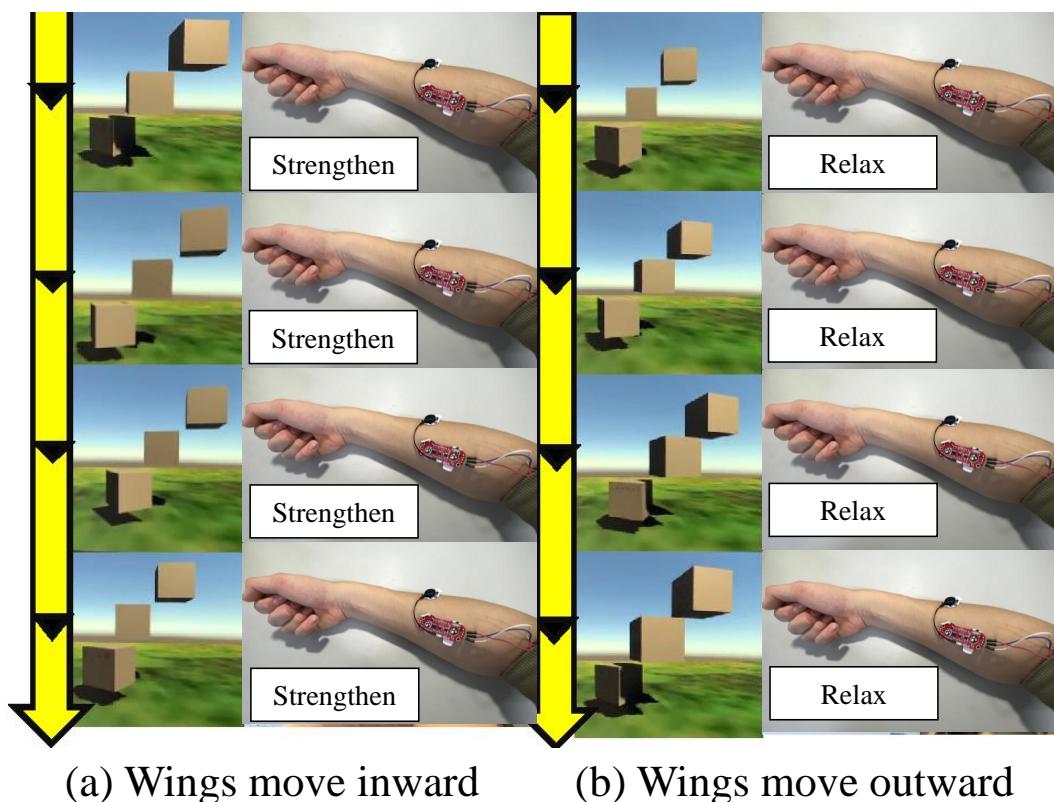


Fig. 4.8: Manipulation of virtual wings skeleton using MyoWare

Table 4.1: Results of an experiment using vibration as a haptics presentation

Position(Sensing/Haptics)	Arm/Arm	Chest/Arm	Shoulder/Arm
Sense of having wings	1	1	2
Sense of maneuvering the wings	4	4	4
Sense of flying with wings	1	2	2
Sense of air resistance	4	4	4

曲げると翼も内側に羽ばたき、手首を外側に開くと翼も外側へ開くように設計する。また、触覚提示は翼が内側に羽ばたく際に合わせて前腕に装着した Myo が振動するように行う。

MyoWare を用いる場合は、力むと翼が閉じ、弛緩すると翼が開くように設計する。触覚提示は Myo で筋電計測する場合と同様に、腕に装着した Myo を翼が内側に羽ばたく際に振動させることで提示を行う。また、MyoWare は計測部位として、力み動作が容易な上腕・胸・肩を選択する。

検証の結果、VR アプリケーションにおいて一般的なジェスチャを用いた操作だけでなく、上腕・胸・肩を問わず力みを用いた仮想翼の操作も、操縦者の意図通りに動作させることができることを確認した。また、筋電計測装置を用いたジェスチャの判定にはある程度の力みが必要となり、関節動作を伴わない筋収縮による仮想翼の操作と比べ、疲労感が多くなることが分かった。

4.3.2 触覚提示方法の比較

次に、触覚提示方法について比較し、主観評価を行う。第3章で述べたように本研究では、触覚として振動を用いた触覚提示と電気刺激を用いた触覚提示の2つを準備する。

翼の操作方法と視覚提示の条件を固定し、触覚として振動を用いた提示と電気刺激を用いた提示を比較する。翼の操作方法は上腕・胸・肩の力みにより翼が閉じ、弛緩すると翼が開くように設計する。視覚提示は液晶ディスプレイに3人称視点での翼の動きを描画して提示を行う。

表 4.3.2、表 4.3.2 に、触覚提示として振動と電気刺激を行った際の、実験中の仮想翼からヒトへの情報の5段階の主観評価を示す。

表 4.3.2 と表 4.3.2 (1行目 : Haptics の項目が Arm の行) より、振動と電気刺激の主観評価に顕著な違いが無いことが分かる。従って、触覚提示として一般的な振動加え、電気刺

Table 4.2: Results of experiments using EMS as haptics presentation

Position(Sensing/Haptics)	Arm/Arm	Chest/Arm	Shoulder/Arm
Sense of having wings	1	2	2
Sense of maneuvering the wings	3	3	4
Sense of flying with wings	2	2	3
Sense of air resistance	3	3	3
Position(Sensing/Haptics)	Arm/Abs	Chest/Abs	Shoulder/Abs
Sense of having wings	3	3	3
Sense of maneuvering the wings	3	3	4
Sense of flying with wings	3	4	3
Sense of air resistance	4	4	4
Position(Sensing/Haptics)	Arm/Back	Chest/Back	Shoulder/Back
Sense of having wings	5	5	5
Sense of maneuvering the wings	3	4	5
Sense of flying with wings	4	5	5
Sense of air resistance	4	4	4

激による提示も有用であることが言える。

また表 4.3.2 より、筋電計測位置と触覚提示位置によって主観評価の違いが表れているのが分かる。筋電計測・触覚提示とともに、四肢（腕）よりも胴体のへ行うことで羽ばたいて飛ぶ感覚を強く提示可能と考えられる。

4.3.3 視覚提示方法の比較

最後に、視覚提示方法について比較し、主観評価を行う。視覚提示装置として、液晶ディスプレイと HMD を用意し、それぞれ 3 人称視点と 1 人称視点の映像を提示する。1 人称視点の映像は、仮想翼を背中に配置し、体をひねって背中側を見ると仮想翼が生えているような映像となっている。

翼の操作方法と触覚提示の条件を固定し、視覚提示装置として液晶ディスプレイと HMD を比較する。翼の操作方法は上腕・胸・肩の力みにより翼が閉じ、弛緩すると翼が開くよう設計する。触覚提示は前腕・胸・腹・背中に EMS 機器による電気刺激を行う。

実験より、3 人称視点と比べ 1 人称視点の映像提示を行った場合の方が、自分の体から翼が生えている様子を強く感じた。3 人称視点を提示を行った場合は、自らの翼を操作してい

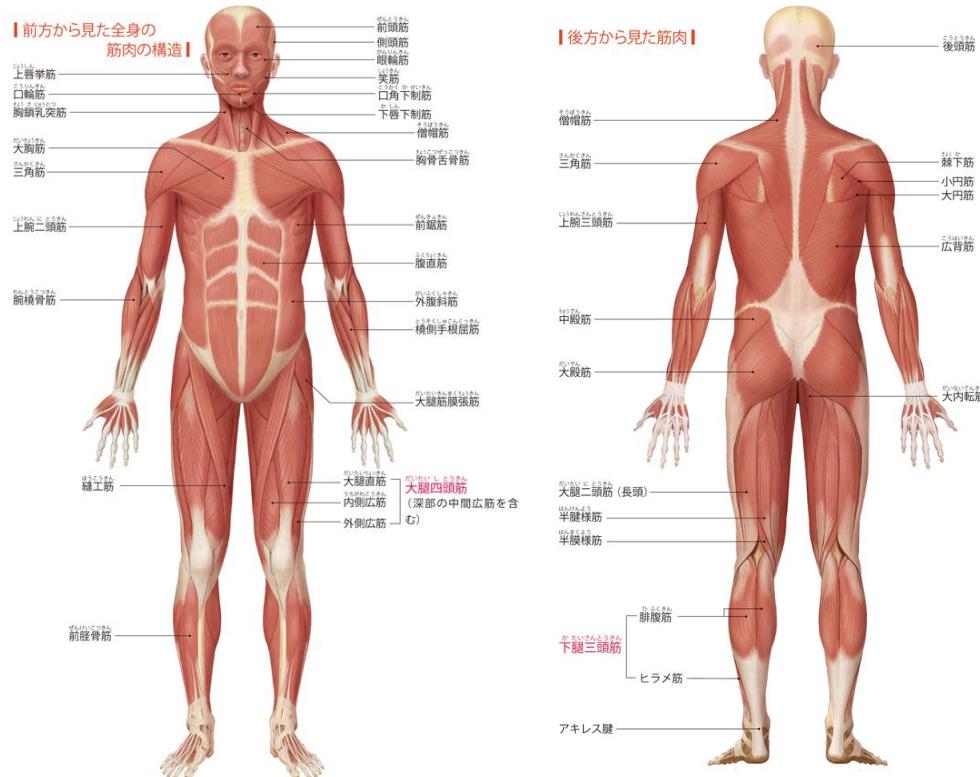


Fig. 4.9: Muscle structure[18]

る感覚よりも、遠隔地の翼を操作している感覚（テレイグジスタンスのような感覚）を惹起させた。身体像の拡張においては、3人称視点よりも1人称視点の映像提示の方が有効であることが分かった。

4.4 操作/提示位置の検討

操作/提示方法の検討の結果、操作位置（筋電計測位置）と触覚提示位置によって羽ばたいて飛ぶ感覚の提示に違いが生じる事が分かった。そこで、位置による違いの比較を効率的に行うため、筋電計測・触覚提示位置の候補を挙げ、選定を行う。

4.4.1 操作位置の検討

関節動作を伴わない筋収縮（静的収縮 [19]）が容易な部位として、四肢では腕（上腕二頭筋・上腕三頭筋）、ふともも（大腿直筋）、ふくらはぎ（腓腹筋・ヒラメ筋）が挙げられる。胴体部では、胸（大胸筋）、腹（腹直筋）、肩（僧帽筋）、臀部（大殿筋）が挙げられる。筋電計測において、計測点の皮下脂肪が多い場合、筋電位の振幅が減衰し不明瞭となる [20]。従って、比較的皮下脂肪が少ない部位を筋電計測位置として選択する必要がある。以上より、筋電計測位置として胸・肩と、ジェスチャと力みによる仮想翼の操作を比較するために、上腕二頭筋の動的収縮の3種類を用いる。

4.4.2 提示位置の検討

表4.3.2より、触覚提示の位置は四肢よりも胴体部を行った場合の方が評価が高いことが分かった。そこで、胴体の中でどこの部位が触覚提示として一番有効であるかを比較する。ヒトの感覚野の内、手の占める触知覚の割合が大きく [21]、胴体部の触知覚の割合が少ない [22][23][24]。従って、胴体部の提示部位を細かく分類するのではなく、大きく分類する方がそれぞれの違いを比較できると考える。そこで、胴体を上部・下部、表・裏の4部分に大きく分けて（つまり胸・腹・背中・腰），提示を行う。

4.5 おわりに

本章では、前章に提案した身体像拡張の手法を用いて主観評価実験を行った。操作/提示方法の検討、操作/提示位置の検討を行い、それぞれの組み合わせの評価を下した。主観評価実験の結果、操作方法としてジェスチャだけでなく力みを用いた方法も有用であることが分かった。また、仮想翼からの提示として電気刺激を用いた触覚提示も有効であることが分かった。そして、操作/提示の位置について候補を挙げ検討を行った。

第5章

主観評価実験を踏まえた
位置による身体像拡張の差異を評価する
被験者実験

5.1 はじめに

本章では、主観評価実験を踏まえた位置による身体像拡張の差異を評価する被験者実験を行う。筋電計測位置と羽ばたく感覚の提示位置を変化させた場合の、羽ばたいて飛ぶ感覚の感じ方の違いについて検証を行う。

5.2 実験の目的

第4章より、筋電計測位置と触覚提示位置によって羽ばたいて飛ぶ感覚の感じ方に違いが生じることが分かった。そこで、筋電計測位置と触覚提示位置による感じ方の違い（身体像拡張の度合い）について、被験者実験より検証を行う。

5.3 人研究倫理審査について

本実験は「東京農工大学 人を対象とする研究に関する倫理審査委員会の倫理審査」を通過しており、実験は被験者の同意を得て行う（「翼で飛ぶ感覚を提示する VR（仮想現実）システムに関する研究」、倫理審査委員会承認番号 210908-0343）。被験者の募集は学内メーリングリスト、掲示、アルバイト募集用 WEB サイトなどをを利用して行う。被験者の選定方針に関しては、胴体部（胸・腹・背中）に電極を貼る都合上、男性に限定する。ただし、未成年の場合には保護者の承諾を取ることとする。

また、被験者に生じるリスクとしては、実験中に発生する VR 酔いや新型コロナウイルス感染症への感染がある。これらのリスクは、感染症予防対策を十分に行い、被験者が体調に違和感を感じたらすぐに対応することで対策をする。

被験者が回答したアンケートは、研究実施者以外アクセスできないようにし、保管期間（5年間）が過ぎたらシュレッダーに掛けて解読不能にして廃棄する。

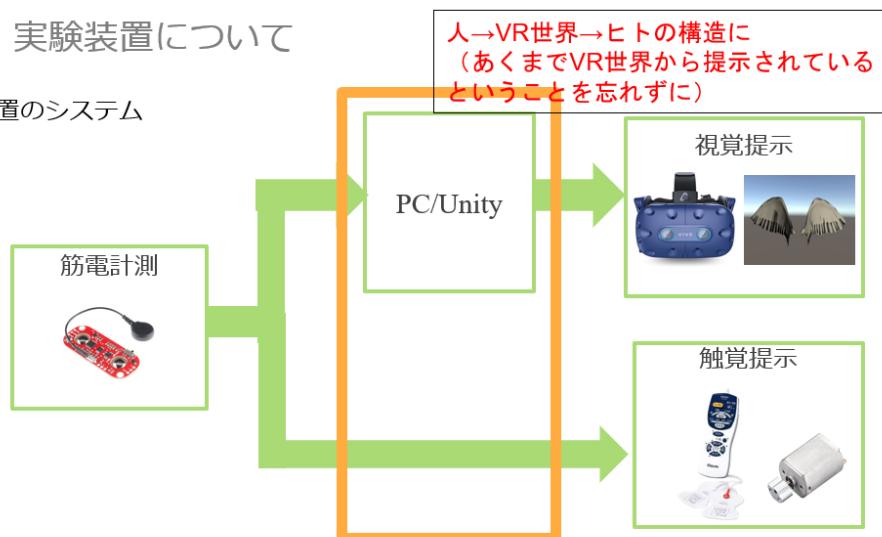
5.4 実験環境

被験者実験を行う実験環境について述べる。被験者実験では、第4章の主観評価実験と同様に図 5.1 のような環境のシステムで実験を行う。

筋電計測装置には MyoWare（図 4.3）を使用し、Arduino を用いて筋電位の値を取得する。取得した筋電位の値を PC 上のソフトウェア（Unity）へ送る。そして、Unity から視覚提示

実験 | 実験装置について

実験装置のシステム



筋電計測 : MyoWare (Arduinoを用いて計測)
視覚提示 : VIVE PRO EYE
触覚提示 : 偏心モータ (振動), Omron HV-F127 (電気刺激)
(Arduinoを用いて, 提示強さを制御)

Fig. 5.1: (後で差し替え) Subjective experiment system



Fig. 5.2: (写真だとわかりづらいので抽象的な図とか) Subjectexperiment environment



Fig. 5.3: HTC VIVE PRO EYE[11]

装置と触覚提示装置を制御する。視覚提示装置には VIVE PRO EYE (HTC 社) 図 5.3 を用いる。VIVE PRO EYE を用いて、仮想翼 (図 5.4) が生えている様子を、1人称視点で提示する。触覚提示装置は、図 5.5 と図 5.6 を用いる。図 5.5 は、偏心モータを Arduino から PWM で制御し振動を与える装置である。図 5.5 は、低周波治療器 (Omron HV-F127[25]) を Arduino で制御し、電気刺激を与える装置である。

実験の物理環境について述べる。本実験での VR 空間では、飛行を行いやすくするために重力加速度 g' を月と同等 (式 (5.1)) に設定する。

$$g' = 1.62 \text{ [m/s}^2\text{]} \quad (5.1)$$

また、飛行の際に式 (5.2) のような、速度に比例した空気抵抗 R [N] を与える。

$$R = k v \text{ [N]} \quad (5.2)$$

k は比例定数 ($k = 5.0$)。

VR 空間内での具体的な飛行方法について述べる。まず、翼の操作方法は、操作位置 (筋電計測位置) を力ませている間は仮想翼が内側に羽ばたき、弛緩させると仮想翼を広げる用に設計する。仮想翼が操作位置を力ませ仮想翼を羽ばたかせることにより、進行・上昇方向

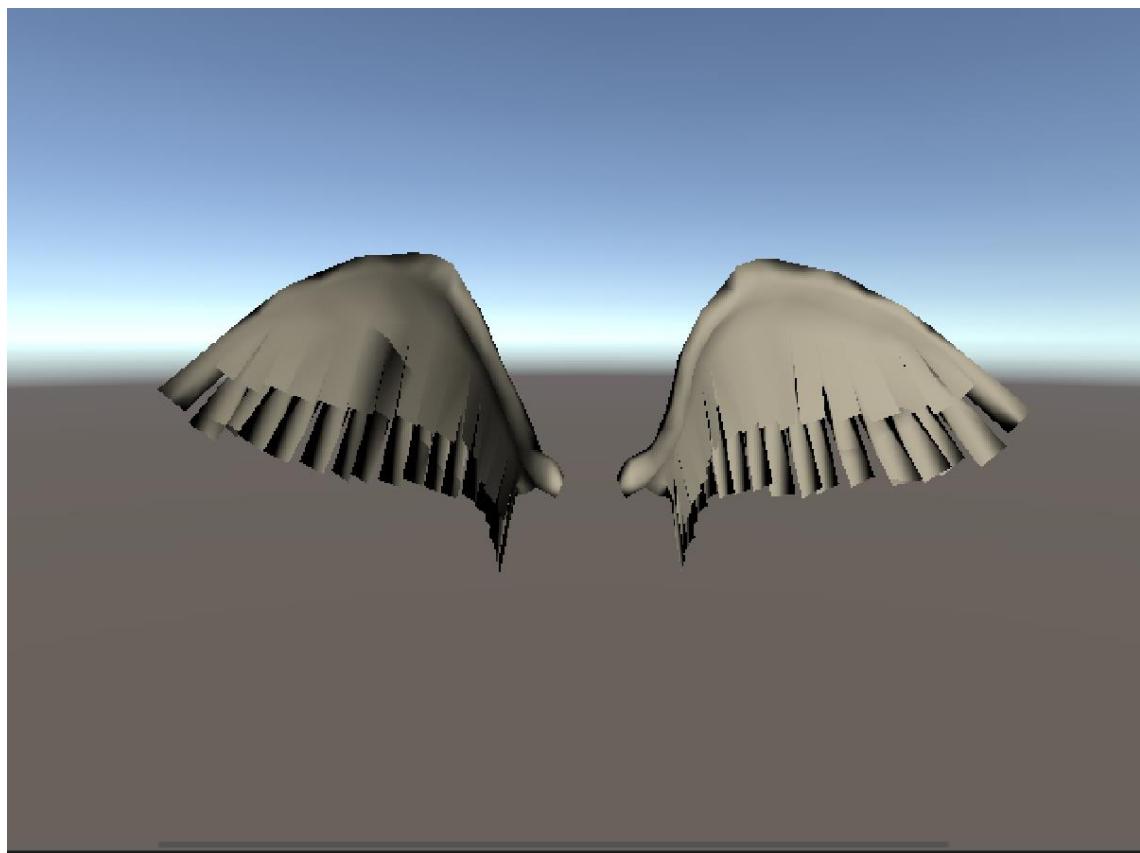


Fig. 5.4: Virtual Wings model version 2

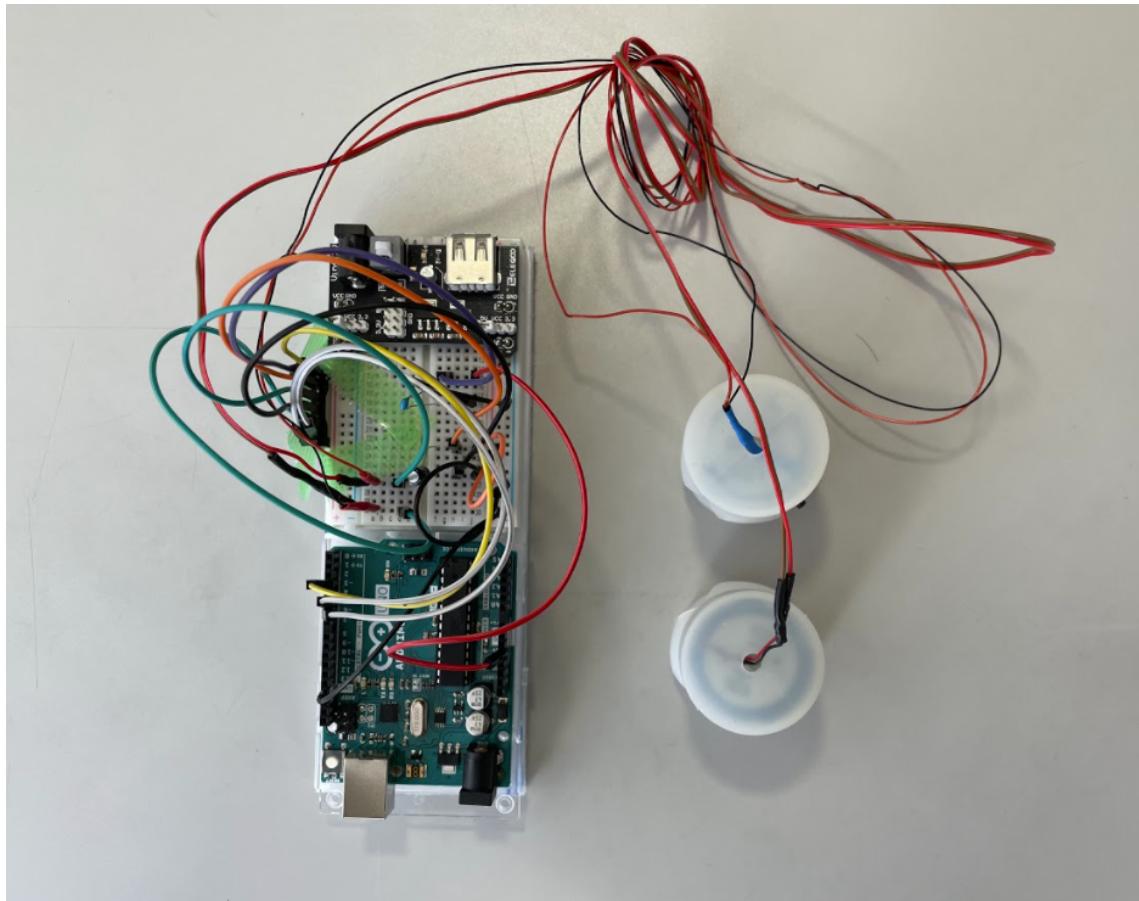


Fig. 5.5: (回路図か何かを併記すると見やすい) Haptics display (vibration)

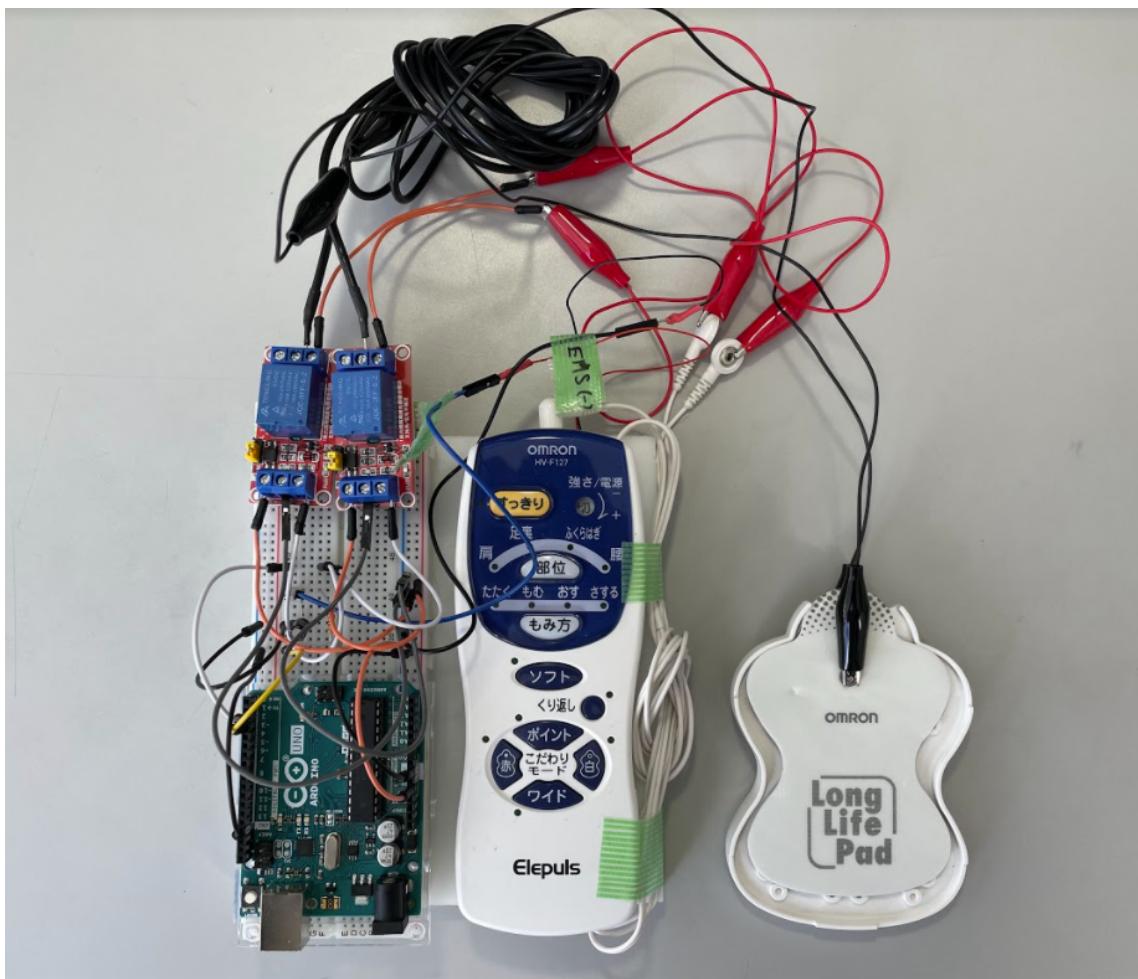


Fig. 5.6: (回路図か何かを併記すると見やすい) Haptics display (EMS)

へ力が発生し飛行する（波状飛行 [26]）ことができる。この際発生する力 F [N] は式 (5.3) に従う。

$$F = \frac{a}{l} \tanh\left(\frac{x}{a}\right) [N] \quad (5.3)$$

$$l = \begin{pmatrix} 400 \\ 500 \end{pmatrix} \quad (5.4)$$

l は比例定数（進行方向、上昇方向）。 a 筋電位の最大値 ($a = 1024$)、 x は計測された筋電位である。

また、仮想翼を内側に羽ばたかせた際に、触覚提示を行う。この時の触覚提示の強さ P [N] は計測された筋電位に応じて式 (5.5) の変化するようにする。

$$P = a \tanh\left(\frac{x}{a}\right) [N] \quad (5.5)$$

5.5 実験方法

筋電計測位置 3 種と触覚提示位置 4 種と触覚提示装置 2 種の比較を行う。以下に各項目について示す。

- 筋電計測位置

- 上腕二頭筋（動的収縮）
- 大胸筋（静的収縮）
- 僧帽筋（静的収縮）

- 触覚提示位置

- 胸
- 腹
- 腰
- 背中

- 触覚提示装置

- 振動 (図 5.5)
- 電気刺激 (図 5.6)

実験の手順を示す。

- まず、触覚提示として振動を用いた装置を使用する。筋電計測位置を上腕二頭筋（一番力み動作が容易）に固定し、触覚提示位置を変化させ比較を行う。
- 触覚提示位置を、先ほどの一番評価が高い部位に固定し、筋電計測位置を変化させ比較をお行う。
- 次に、触覚提示として電気刺激を用いた装置を使用する。筋電計測位置を一番評価が高かった部位に固定し、触覚提示位置を変化させ比較を行う。
- 触覚提示位置を一番評価が高かった部位に固定し、筋電計測位置を変化させ比較を行う。

アンケートには9段階のリッカート尺度 [27] を用いて回答してもらう。以下にアンケートの内容を示す。

- 触覚提示（胸・腹・腰・背中）の中で、羽ばたいて飛んでいる感覚が強かった順番とそれぞれの評価を記述してください。
- 筋電計測位置（腕・胸・肩）の中で、羽ばたいて飛んでいる感覚が強かった順番とそれぞれの評価を記述してください。
(上記2つの質問を触覚提示として振動と電気刺激を用いた場合の2回行う。)
- 触覚提示として振動と電気刺激どちらの方が羽ばたいて飛んでいる感覚が強かったか。またそれぞれの評価を記述してください。
- 筋電計測位置と触覚提示位置のどちらの方が、羽ばたいて飛ぶ感覚の提示において重要だと感じたか。
- 背中から生えた翼で、羽ばたいて飛ぶ感覚を感じることが出来たか。

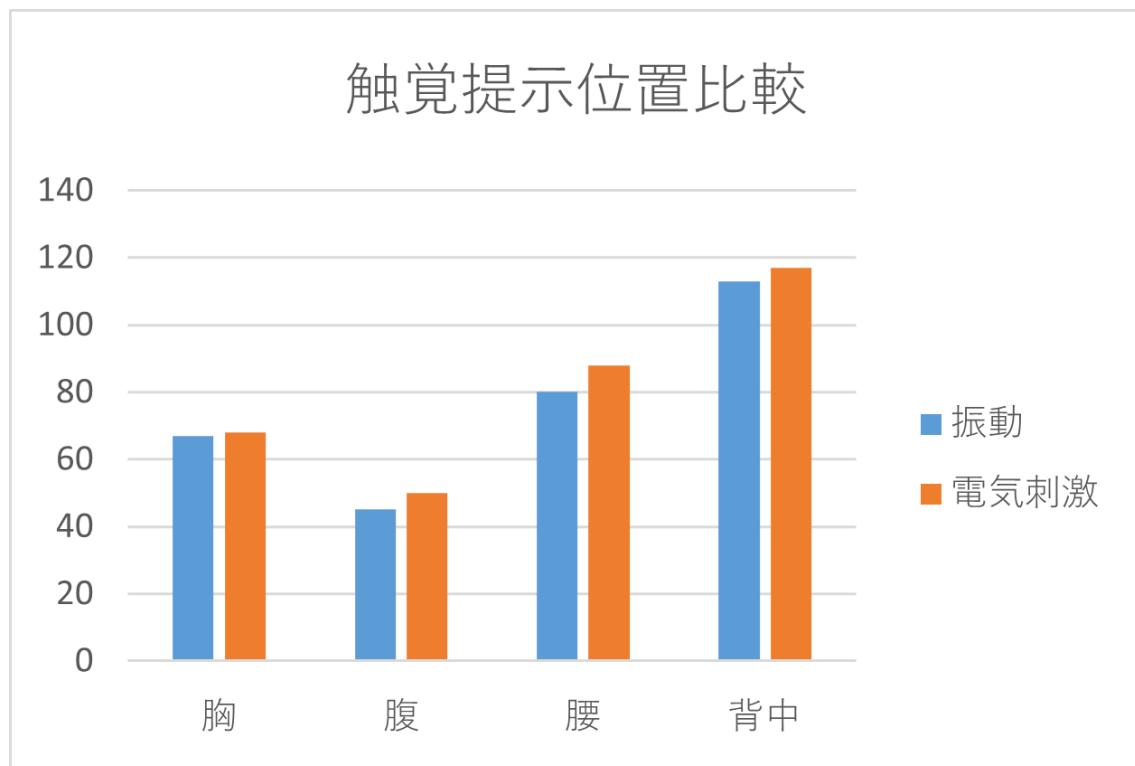


Fig. 5.7: (仮) Haptics pos

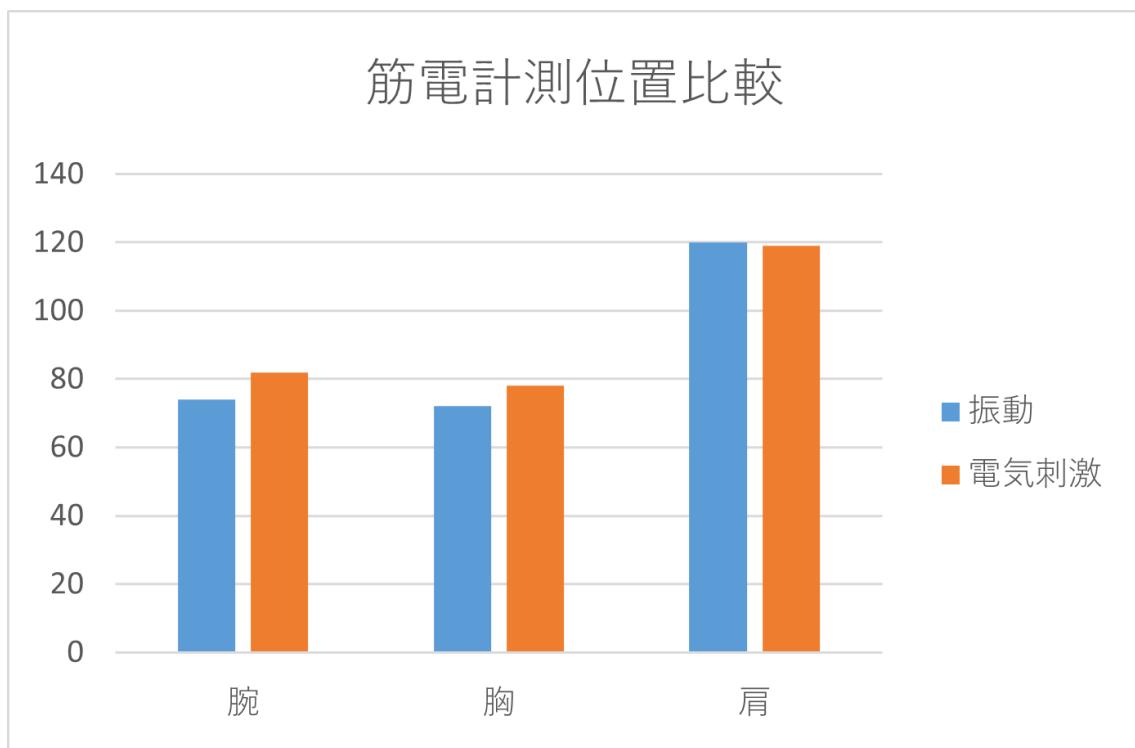


Fig. 5.8: (仮) EMG pos

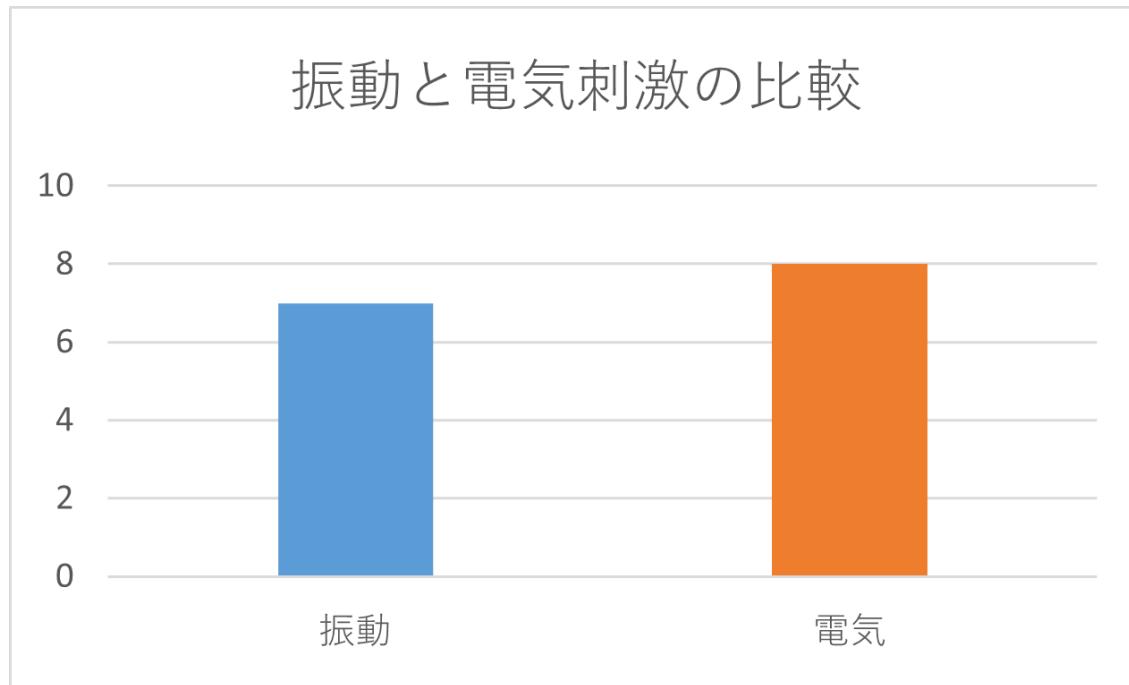


Fig. 5.9: (仮) vib or ems

5.6 結果と考察

結果(グラフ), 考察, 課題

5.7 おわりに

本章では、主観評価実験を踏まえた位置による身体像拡張の差異を評価する被験者実験を行った。筋電計測位置と羽ばたく感覚の提示位置を変化させた場合の、羽ばたいて飛ぶ感覚の感じ方の違いについて検証を行った。

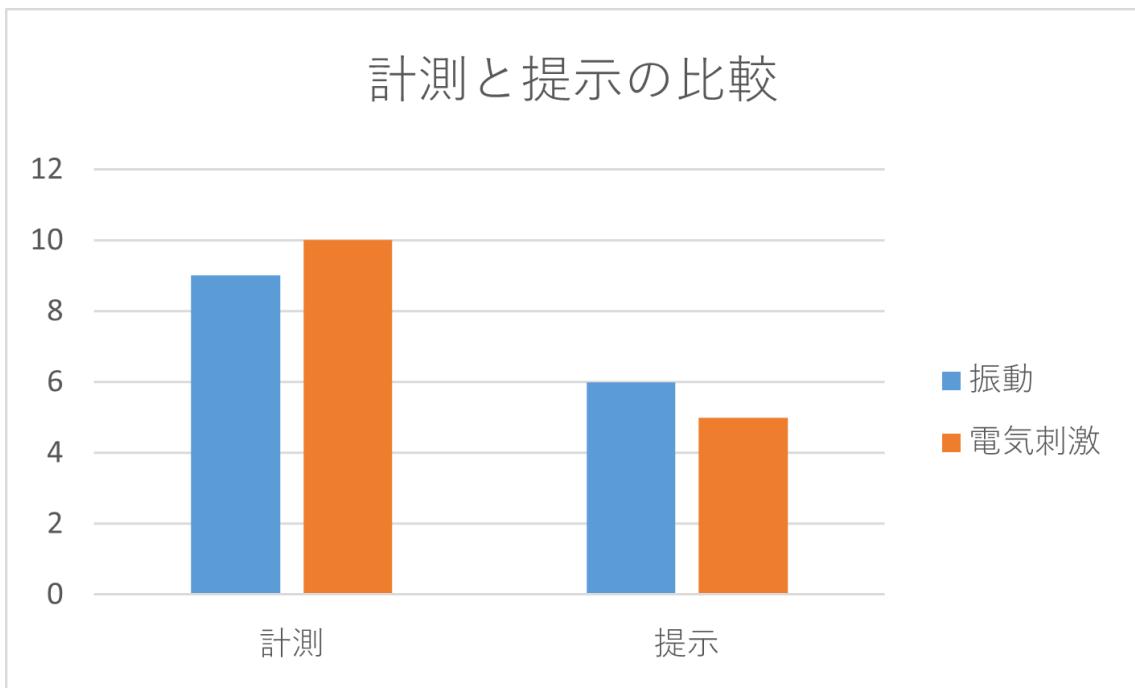


Fig. 5.10: (仮) mesure or presen

第6章

結論および今後の展望

6.1 結論

本稿では、翼を動かして飛ぶ感覚を与える研究に注目し、四肢を用いず翼を操作している感覚の提示方法と、VR空間で翼に作用する力をヒトに伝達する手法を提案した。実験装置のシステムを作成し、振動とEMS装置による力覚提示についての有用性についての実験を行った。実験より主観ではあるが、力覚提示として振動とEMS装置を用いることの有用性を確認し、ヒトに本来備わっていない部位である翼の存在を感じ、それを操作している感覚を得た。

今後の展望として、ヒトによる没入感を調査するために被験者実験を行う。そして、筋電計測位置・力覚提示位置を変化させた場合の没入感の違いについて検証する。その結果から得られる最も評価が高い筋電計測位置・力覚提示位置より、没入感を向上させる。また、デバイスからヒトへの提示情報として前庭電気刺激による加速度感覚[28][29]の追加し、さらに飛行体験の没入感を高めることも検討している。

6.2 今後の展望

- 与える感覚を増やす
 - 前庭感覚(加速度感覚)の追加:GVS
 - 風
 - 音
- 空力シミュレータに基づいた提示との比較
- 飛行中のタスク
- 長期間使用したときの脳地図の変化(義手をしようすると脳地図に書き込まれる)
- 触覚提示の周波数帯域を広げる(より細かい触覚提示)
- 触覚提示のデバイスを向上(ハapticスーツ(振動、電気))
- 仮想翼と実翼の比較
- 翼の生える位置変更したときの比較

- 位置による比較を行った-*z*拡張(翼の根元だけの提示)とリマップ(背中全体への提示)の比較
-

謝辞

ここに謝辞を書く。まだ書いてないうちは、\include{thanks}をコメントアウトしておきましょう。

```
%% \addcontentsline{toc}{chapter}{謝辞}
%% \markboth{謝辞}{謝辞}
%% \include{thanks}
```

emacs の人は、M-x comment-region ですね。コメント解除は、C-u M-x comment-region ですね。

参考文献

- [1] Gravity Industries. Gravity industries: Flight club, 最終閲覧日 2022-01-09. <https://gravity.co/>.
- [2] 奥川夏輝, 古賀宥, 石津航大, 橋口哲志, 柴田史久, 奥村朝子. VR 空間における視覚刺激によって発生する落下感覚の分析. 第 22 回日本バーチャルリアリティ学会大会論文集, pp. 673–676, 2017.
- [3] 鈴木拓馬, 矢野裕季, 安藤英由樹, 清川清ほか. Hmd および身体帮助メカニズムを用いた vr 環境における浮遊感体験装置の提案. エンタテインメントコンピューティングシンポジウム 2014 論文集, Vol. 2014, pp. 55–57, 2014.
- [4] Carine Rognon, Stefano Mintchev, Fabio Dell’Agnola, Alexandre Cherpillod, David Atienza, and Dario Floreano. Flyjacket: An upper body soft exoskeleton for immersive drone control. *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol. 3, No. 3, pp. 2362–2369, 2018.
- [5] Max Rheiner. Birdly an attempt to fly. In *ACM SIGGRAPH 2014 Emerging Technologies*, pp. 1–1. 2014.
- [6] Guandalini R. and G. Agate. Hypersuit. <https://www.fitness-gaming.com/profiles/company/hypersuit.html>, Jul 2017.
- [7] Matthew Botvinick and Jonathan Cohen. Rubber hands ‘ feel ’ touch that eyes see. *Nature*, Vol. 391, No. 6669, pp. 756–756, 1998.
- [8] 表面筋電位(emg)とは — 技術紹介 — (株)alts. <https://alts-device.com/technology/myoelectric-emg/>. (Accessed on 01/19/2022).
- [9] 岡嶋克典. 2. 視覚情報によって誘発されるクロスモーダル効果. 映像情報メディア学会誌, Vol. 72, No. 1, pp. 8–11, 2018.
- [10] 妹尾武治. ベクションとその周辺の近年の動向. 認知科学, Vol. 21, No. 4, pp. 523–530, 2014.
- [11] HTC. Vive japan. <https://www.vive.com/jp/>. (Accessed on 01/19/2022).

- [12] Youngbo Aram Shim, Keunwoo Park, Sangyoon Lee, Jeongmin Son, Taeyun Woo, and Geehyuk Lee. Fs-pad: Video game interactions using force feedback gamepad. In *Proceedings of the 33rd Annual ACM Symposium on User Interface Software and Technology*, pp. 938–950, 2020.
- [13] 小川剛史, 中張遼太郎, 新島有信. 電気的筋肉刺激が重量知覚に及ぼす影響の分析. 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol. 22, No. 1, pp. 3–10, 2017.
- [14] Thalmic Labs. Thalmic labs myo. <https://developerblog.myo.com/author/thalmic-labs/>, 2022. (Accessed on 01/20/2022).
- [15] Advancer Technologies. Myoware muscle sensor datasheet. <http://cdn.sparkfun.com/datasheets/Sensors/Biometric/MyowareUserManualAT-04-001.pdf>, 2015. (Accessed on 01/20/2022).
- [16] Omron. 低周波治療器 hv-f122 — オムロン ヘルスケアストア. https://store.healthcare.omron.co.jp/item/HV_F122.html. (Accessed on 01/20/2022).
- [17] Meta Platforms. Meta quest. https://www.oculus.com/?locale=ja_JP. (Accessed on 01/20/2022).
- [18] 川上正舒, 野田泰子, 矢田俊彦. からだと病気のしくみ: 生命のかたち・色・メカニズム. 株式会社 法研, 2012.
- [19] Howard G Thistle, Helen J Hislop, Mary Moffroid, and EW Lowman. Isokinetic contraction: a new concept of resistive exercise. *Archives of Physical Medicine and Rehabilitation*, Vol. 48, No. 6, pp. 279–282, 1967.
- [20] 白石恵, 岡田守彦, 増田正, 佐渡山亜兵. 筋電位多点計測による体幹背部の神経支配帯の分布. バイオメカニズム, Vol. 11, pp. 193–203, 1992.
- [21] Wilder Penfield and Theodore Rasmussen. The cerebral cortex of man; a clinical study of localization of function. 1950.
- [22] James J Gibson. Observations on active touch. *Psychological review*, Vol. 69, No. 6, p. 477, 1962.

- [23] 丸本耕次, 岡田明. 触覚表示の認知特性に関する研究. 人間工学, Vol. 33, No. Supplement, pp. 384–385, 1997.
- [24] 杉輝夫, 伊東元. 身体部位による触知覚の差. 理学療法学 Supplement Vol. 32 Suppl. No. 2 (第 40 回日本理学療法学会抄録集), pp. A1042–A1042. 公益社団法人日本理学療法士協会, 2005.
- [25] Omron. 低周波治療器 hv-f127 エレパルス | オムロン ヘルスケア. <https://www.healthcare.omron.co.jp/product/hvf/hv-f127.html>. (Accessed on 01/22/2022).
- [26] Canon Inc. Canon bird branch project 生物多様性の取り組み. <https://global.canon/ja/environment/bird-branch/index.html>. (Accessed on 01/23/2022).
- [27] R Lickert. The method of constructing an attitude scale, in (ed) fishbein, m. *Readings in attitude theory and measurement*, 1932.
- [28] Taro Maeda, Hideyuki Ando, Tomohiro Amemiya, Naohisa Nagaya, Maki Sugimoto, and Masahiko Inami. Shaking the world: galvanic vestibular stimulation as a novel sensation interface. In *ACM SIGGRAPH 2005 Emerging technologies*, pp. 17–es. 2005.
- [29] 青山一真, 安藤英由樹, 飯塚博幸, 前田太郎. 前庭電気刺激における逆方向不感電流を用いた加速度感覚の増強 (特集サービス現場・日常生活に浸透する VR/AR). 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol. 19, No. 3, pp. 315–318, 2014.

付録A

その他



Fig. A.1: Wing Quill Mechanism

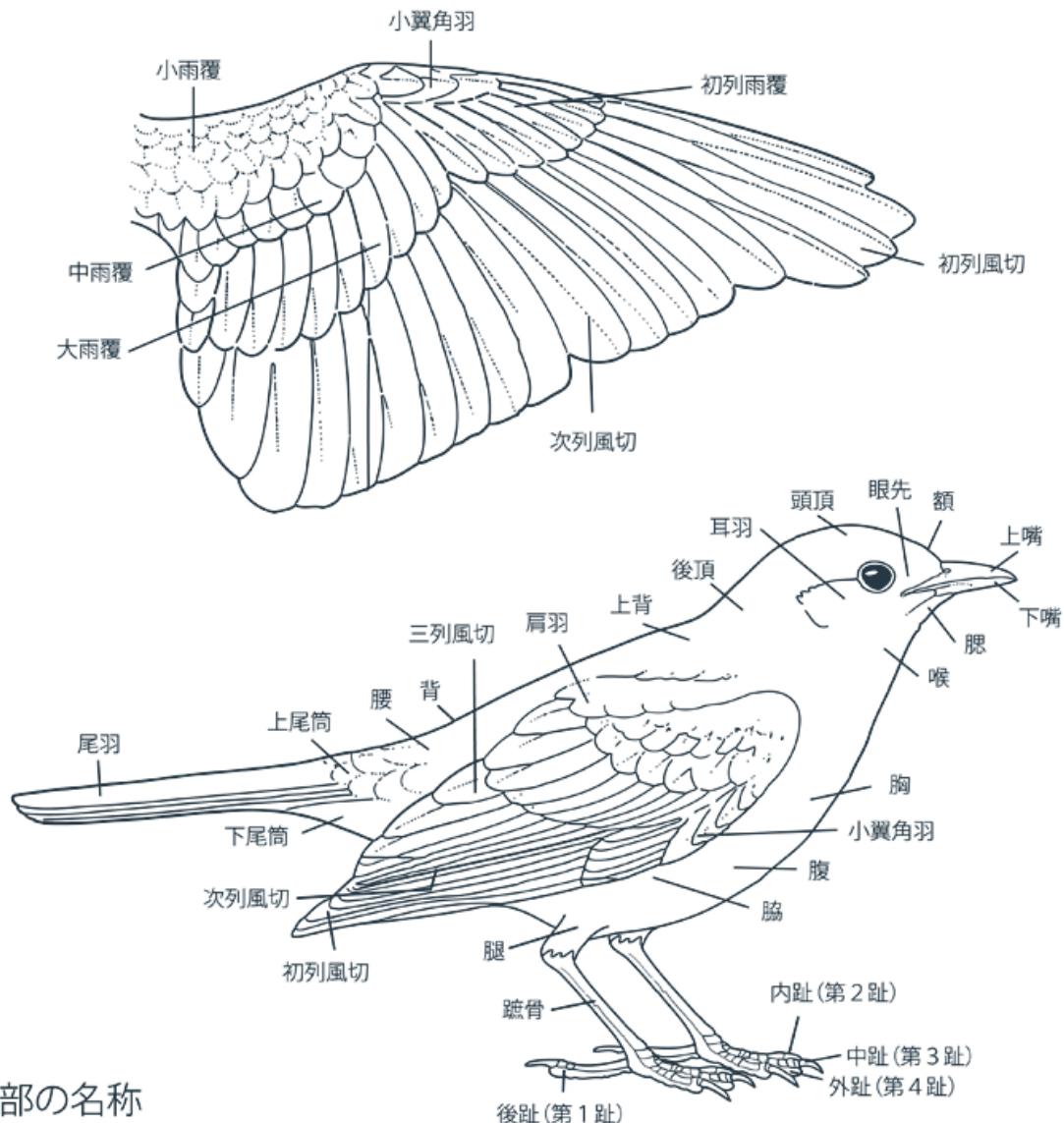
A.1 鳥の飛ぶ仕組み

A.1.1 羽の仕組み

鳥が空を飛べるのは、翼に「風切羽」という飛ぶための羽が付いているからである。風切羽は翼を持ち上げるときには空気を通すように縦になり(疎になる)、下すときには空気を通さないように横に倒れる(密になる)(図 A.1)。これにより、翼を下すときにのみ力が発生し空を飛ぶことが出来る。

鳥の羽には種類(図 A.2)があり、それぞれ役割が違う。以下に代表的な鳥の羽の種類と役割を示す。

翼の構造



各部の名称

Fig. A.2: Wing Types

- 初列風切羽

…進むための羽。羽軸が進行方向にカーブし、左右の幅が違う。これにより羽ばたいた際に、進行方向逆側へ風が生まれ前に進むことができる。

- 次列風切羽

浮かぶための羽。初列風切よりも短く、太く、羽軸がカーブしており左右の幅はほぼ等しい。羽ばたくと下へ向かって風が生まれ、上昇することができる。

- 三列風切羽

…翼と体の間を埋める羽。他の風切羽よりも短い。翼をたたむと風切羽は重なり合い、小さく折りたたまれる。

- 尾羽

…空中でのブレーキや方向転換を行うための羽。次列風切羽と似た形状で、比較的羽軸が真っすぐな羽が多い。

他にも飛ぶための仕組みとして、発達した胸筋(鳩胸)、軽量化のため骨が空洞、短い腸(食事は直ぐ消化し水分と一緒に分とついて放出)、頸が無いといったことが挙げられる。

A.1.2 飛び方

- 直線飛行

- 波状飛行

- ホバリング

- 滑空

- はん翔…翼を広げた滑空の姿勢のまま、上昇気流に乗って飛び上がる方法。

本研究では上記のうち、hogehogeを対象とした飛び方を行っている。

A.2 流体シミュレータについて

空気から受ける力をシミュレーションし、その力をヒトへ与えることで翼で羽ばたいて飛ぶ感覚を提示する。空気から受ける力をシミュレートするのに流体シミュレータを用いる。使用する流体シミュレータの候補として以下のソフトウェアが挙げられる。

- [Flowsquare](#)

- 開発: Nora Scientific(2009年)
- 特徴: 2次元非定常、非反応/反応性、完全圧縮性/非圧縮性流体のシミュレーションソフト
- 対応 OS: Windows
- 料金: 無料

- [Flowsquare+](#)

- 開発: Nora Scientific
- 特徴:
 - * Flowsquare の新バージョン。
 - * 3次元の解析に対応
 - * CFD(Computational Fluid Dynamics:数値流体力学) 搭載
- 対応 OS: Windows
- 料金: 無料

- [FaSTAR](#)

- 開発: JAXA (宇宙航空研究開発機構)
- 特徴:
 - * Fast Unstructured CFD Code
 - * 高速非構造格子(任意の形状のメッシュ)に対応した圧縮性流体解析ソルバー
 - * 航空機や宇宙器などの空力解析に適する
- 料金: 授業等の教育目的に限り無償で提供

- [ultraFluidX](#)
 - GPU が必要 (というかサーバーが 1 基必要...)
- [OpenFOAM](#)
- [FrontFlow/blue](#)
 - 国産
 - blue: 亂流音場用, red: 亂流燃焼用
- [FrontFlow/violet Cartesian](#)
 - 直交格子を用いた実用複雑系流体解析プログラム
- [FrontWorkBench](#)
 - 流体・構造・音響鍊成解析の自動設定
- [Blender](#)
 - コンピュータグラフィックスソフトで有名
 - Unity でも流体解析はできる
- [FEniCS](#)
 - python や C++ で開発可能
 - 英語

手持ちのノートPC のスペックで使用可能 (コロナで在宅な為) , 無償 , 3次元シミュレーションが出来る , という観点から今回は FlowSqure+ を使用する . ((美術) 解剖学的には人間の形を保ったまま , 背中から生えた翼でバランスよく飛翔することは困難であるので , 現実的にはあまり意味はない解析である ([小田隆 PICTURES 美しい美術解剖図 第2回 人体に翼を生やすことは可能か?キューピッドを美術解剖図で考察する](#))).