## 

			1->+	<b>►</b> / / / / / / ← + 1		- 東坂士の	電極右の	・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	再歩ナの	÷□ «白一	_	担约九二	)	
アーチファクト (※2) 7	データ番号	時間 (※3)		加速度で (※4)	ータ(解像度)	ま16bit)	電極左の 値(※5)	电極石の 値(※6)	電極左の 値(※5)	電極右の 値(※6)	視線= 移動(		視線タテ 移動(※8	3)
			(											
/ //ARTIFACT N	LIM	DATE	1	ACC_X	ACC_Y	ACC_Z	EOG_L1	EOG R1	EOG_L2	EOG_R2	 Eog_H1	EOG_H2 I	EOG_V1 EO	DG_V2
//ARTIFACT N	UIVI	1 2016/03/28 (		138	-41	16358	-63°	-58		<b>≥</b> 37	-5 –	±0G_HZ 1	60 <u>—</u>	JG_V2 →60
		2 2016/03/28		31	-77	16322	133			-6	43	-2	-111 <del>4</del>	7
		3 2016/03/28		99	-72	16358	-67 <b>-</b>			38		48	694	-62
		4 2016/03/28		139	-2	16340	138	108	-6	17	30	-23	-123	-5
	ļ	5 2016/03/28		90	-37	16315							と2で1セットに	
	(	6 2016/03/28		115	-116	16340		データの順番			11年頃のナーラ	いる回じけりのも	22 6 1 69510	<b>よりまり</b> 。
		7 2016/03/28		126	-33	16307	1/C J C \		は人門のよう	になりみり。				
	;	3 2016/03/28	00:28:20.650	161	-51	16242	140	116	-4	5	24	-9	-128	0
	!	2016/03/28	00:28:20.660	112	-87	16299	-64	-66	82	33	2	49	65	-57
	10	2016/03/28	00:28:20.670	85	-78	16304	131	89	-7	-4	42	-3	-110	5
	1	1 2016/03/28	00:28:20.680	79	-81	16312	-64	-65	81	41	1	40	64	-61
	13	2 2016/03/28	00:28:20.690	117	-34	16293	127	98	-15	3	29	-18	-112	6
	13			117	-30	16321	-68	-61	86	50	-7	36	64	-68
	14			131	-61	16281	136	109	-6	16	27	-22	-122	-5
	1.			151	-90	16340	-65	-51	77	50	-14	27	58	-63
	10			101	-70	16330	123	104	-23	8	19	-31	-113	7
	1			120	-36	16337	-81	-65	72	39	-16	33	73	-55
	18			84	-47	16311	124	94	-11	-7	30	-4	-109	9
	19			45	-64	16289	-60	-69	91	33	9	58	64	-62
	20			105	-26	16336	138	84	-6	-15	54	9	-111	10
	2			82	-77	16359	-63	-82	81	27	19	54	72	-54
	2:			80	-40	16316	119	78 06	-28	-20	41	-8 50	-98 00	24
	2: 2:			126 101	−51 −50	16313 16310	-79 119	-86 75	73 -14	23 -17	7 44	50 3	82 -97	-48 15
	2			121	-50 -71	16298	-63	-76	92	35	13	57	-97 69	-63
	2			116	-/1 -41	16275	131	90	-16	0	41	-16	-110	-03 8
	2			26	-40	16322	-71	-61	76	49	-10	27	66	-62
	2			75	-8	16348	120	109	-23	10	11	-33	-11 <b>4</b>	6
	2			35	-23	16306	-74	-54	75	49	-20	26	64	-62
	3			70	-38	16296	120	100	-23	-2	20	-21	-110	12
	3			67	-78	16278	-65	-65	86	44	0	42	65	-65
	3:			85	-31	16328	123	87	-19	-12	36	-7	-105	15
	3			165	-60	16316	-65	<b>−75</b>	88	38	10	50	70	-63
	3			20	-52	16301	133	96	-11	1	37	-12	-114	5
	3			51	-51	16329	-58	-55	95	56	-3	39	56	-75
	3	6 2016/03/28	00:28:20.930	88	-69	16308	128	109	-21	10	19	-31	-118	5
	3	7 2016/03/28	00:28:20.940	137	-89	16346	-77	-55	70	54	-22	16	66	-62
	3	3 2016/03/28	00:28:20.950	119	-24	16379	112	110	-31	14	2	-45	-111	8
	3	9 2016/03/28	00:28:20.960	103	-85	16303	-74	-42	82	70	-32	12	58	-76
	40	2016/03/28	00:28:20.970	84	-26	16334	126	121	-11	24	5	-35	-123	-6
	4	1 2016/03/28	00:28:20.980	28	-48	16350	-56	-29	97	87	-27	10	42	-92
	4:			122	-65	16282	130	136	-18	38	-6	-56	-133	-10
	4			86	-61	16256	-63	-19	94	97	-44	-3	41	-95
	4			60	-52	16299	130	138	-12	27	-8	-39	-134	-7
	4			159	-73	16285	-53	-40	108	62	-13	46	46	-85
	4			24	-27	16305	142	99	-8	-6	43	-2	-120	7
	4			69	-44	16376	-58	-69	93	37	11	56	63	-65
	4			112	-24	16301	124	82	-22	-18	42	-4 -5	-103	20
	4:			93	-79	16287	-64	-76	88	33	12	55	70 07	-60
	50	0 2016/03/28	00:28:21.070	107	-41	16292	120	75	-26	-29	45	3	-97	27

## 補足説明

- ※1 例えば2gを選択すると、レンジは±2gになる。
- ※2 アーチファクトがソフトウェア側で入力されると該当時間にString型の「x」が入る。
- ※3 情報としては以下の粒度で取得される。 【2015/08/28 05:40:48.74】 日時、時間、分、秒(100分の1秒まで) 重要:エクセルのセル表記設定次第では10分の1秒までしか表示されないなどあり。 設定を変更すれば直せる。
- ※4 選択レンジをrange\_a、計測値をxとすると算出式は以下の通り

$$ACC_X = \frac{32768}{range_a} x$$
,  $-range_a \le x \le range_a$ 

解像度が $2^{16} = 65536$ なので、 $2^{15} = 32768$ で正、もう半分で負の領域を表記する。 (ACC\_Y, ACC\_Zも同様の考え方)

例)加速度のレンジをrange\_a=2g、とし、MEMEを机の上に静止させると どんな値が取得されるのか。 (前提: MEMEを机に上に置いた際、Z軸の向きは天井) 加速度センサZ軸では重力加速度-1gが計測されるので、

$$ACC_Z^{[]]} = \frac{32768}{range_a} z = \frac{32768}{2} (-1) = -16384$$

一方で、加速度センサx軸、y軸で検出される加速度がないので

$$ACC_X = \frac{32768}{range_a} \times 0 = 0$$
, 同様に  $ACC_Y = 0$ 

よって以下の値がCSVに保存される。 ACC\_X=0, ACC\_Y=0, ACC\_Z=-16384

- ※5 ブリッジのレフェレンス電極 BRとノーズパッド左電極NLとの電位差 EOG\_L= NL - BR ···(1)
- ※6 ブリッジのレフェレンス電極 BRとノーズパッド左電極NRとの電位差 EOG\_R= NR - BR・・・・(2)
- ※7 ノーズパッド左右の電位差、つまり上記(1)、(2)の差 EOG\_H1 = EOG\_L1 - EOG\_R1 = NL - NR EOG\_H2 = EOG\_L2 - EOG\_R2 = NL - NR
- ※8 左右のノーズパッドの平均値 EOG\_V1= -(EOG\_L1 + EOG\_R1)/2 = -(NL + NR - 2BR)/2 EOG\_V2= -(EOG\_L2 + EOG\_R2)/2 = -(NL + NR - 2BR)/2