

協賛企業からの貸出物品

Diver-X

ContactGlove Standardモデル（SMAハプティクスなし、本体ハプティックリアクタあり）

ContactGlove Hapticsモデル（SMAハプティクスあり、本体ハプティックリアクタあり）

Yamaha

立体音響SDK Sound xR Core for Unity

※協賛企業からの貸出物品の使用有無は書類審査に一切影響しません。

IVRC2023 ContactGlove提供について



提供機器:

ContactGlove Standardモデル(SMAハプティクスなし、本体ハプティックリアクタあり)

ContactGlove Hapticsモデル(SMAハプティクスあり、本体ハプティックリアクタあり)

(1チーム最大1台、但しLEAP STAGEに進出した際には最大1台の追加を受け付ける。)

提供数:

Standardモデル:10台

Hapticsモデル:5台

提供条件:

1. 書類審査通過
2. 以下の要件について、書類審査通過後アンケートを実施する。内容に基づき実行委員会とDiver-Xの協議により提供チームの選定を行う。
 - a. ハンドトラッキング用途で使用する場合、なぜカメラベーストラッキングではなく、グローブでのトラッキングである必要があるのか。
 - b. Hapticsモデルを希望する場合、なぜコントローラに内蔵される振動を用いた触覚フィードバックではなくSMAによる圧覚フィードバックが必要なのか。
 - c. グローブを使用することで、どうしてその作品がレベルアップするのか。

提供時期:

6月中旬

ContactGlove Standardモデル

- バッテリー稼働時間: 約10時間
- 充電時間: 約3時間
- ハンドトラッキング: 各指の曲げを関節ごとに独立して取得可能
- ハプティクス機能
 - 本体: アルプス製ハプティックリアクタを搭載し、160-320Hzの周波数の振動を連続して再生可能。
 - 指: なし
- コントローラ機能
 - ジョイスティック
 - ボタンx4
 - ジェスチャーによるトリガー、グリップ判定

ContactGlove Hapticsモデル

※差分のみ記載

- バッテリー稼働時間: 約3時間(但し、有線接続し給電しながらの使用が可能)
- ハプティクス機能
 - 人差し指、中指: SMAを用いた圧覚フィードバックモジュール。
 - 親指: LRA

※SMAモジュールの動作周波数は10Hzです。連続高速応答が必要なコンテンツには向きません。
また、極端に指が細い、太い方は装着出来ない可能性があります。

OpenVR Input、Skeletal Inputに対応します。

またUnity用SDKを提供可能です。UE用SDKは開発中ですが、提供可能時期未定です。