

物理モデルで構築したナイフによる物体の加工



○本間 達 若松 秀俊
(東京医科歯科大学大学院)

研究の背景

◆力覚表示システムの開発

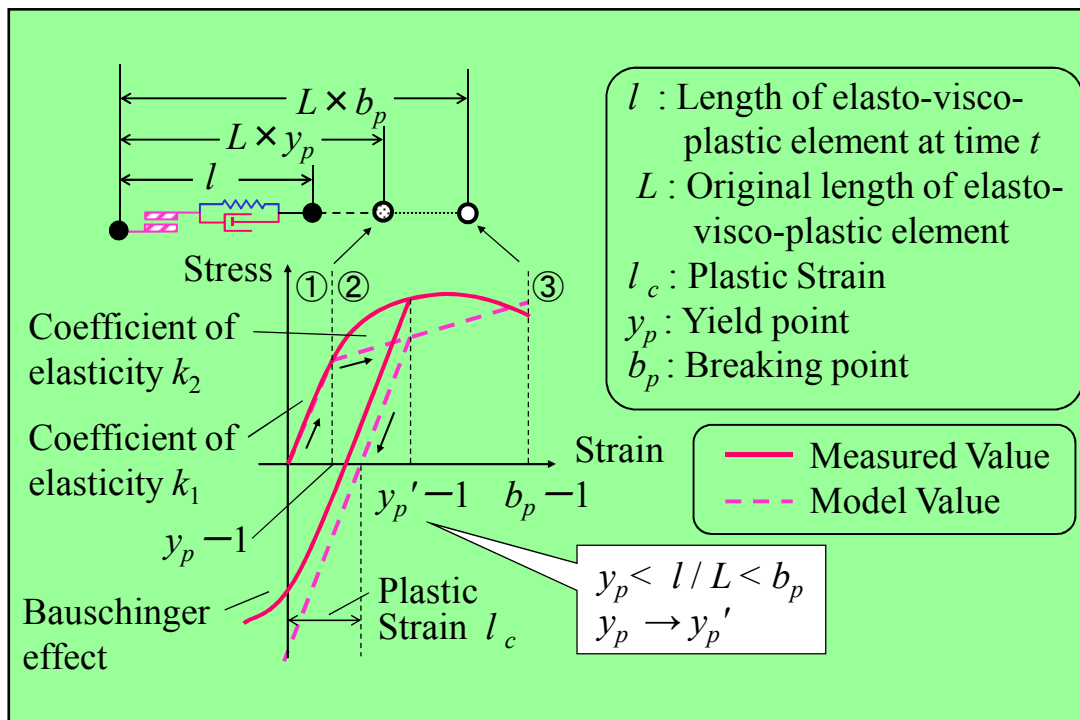
ハサミ・ナイフ・ノコギリ型器具と
切離機構の解明

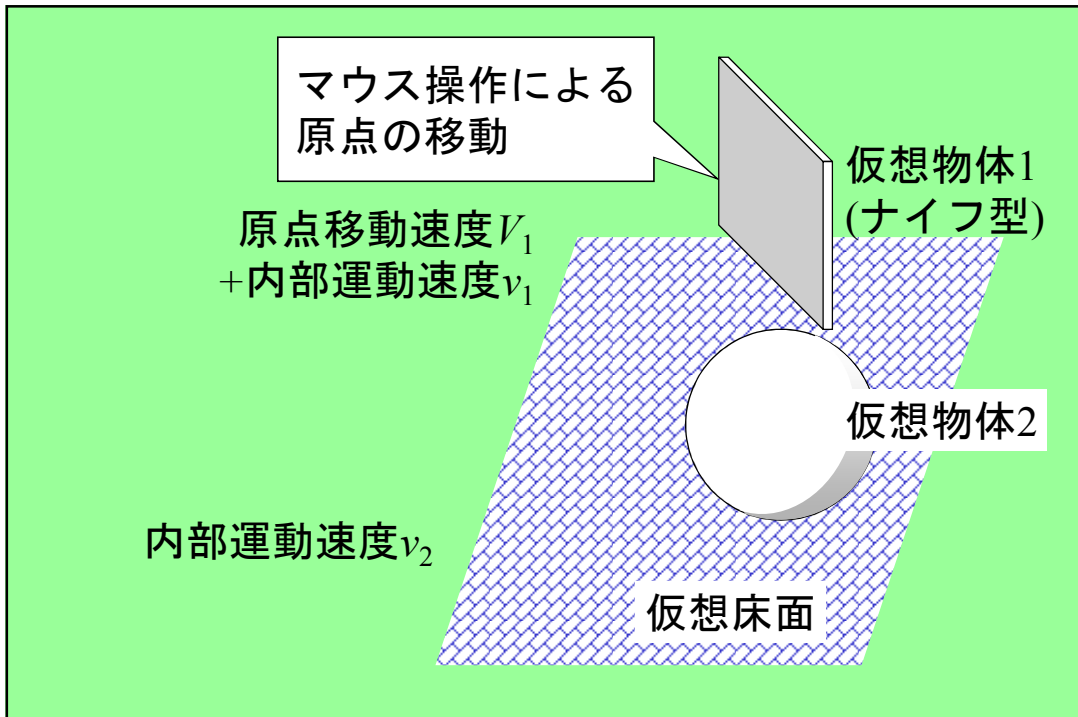
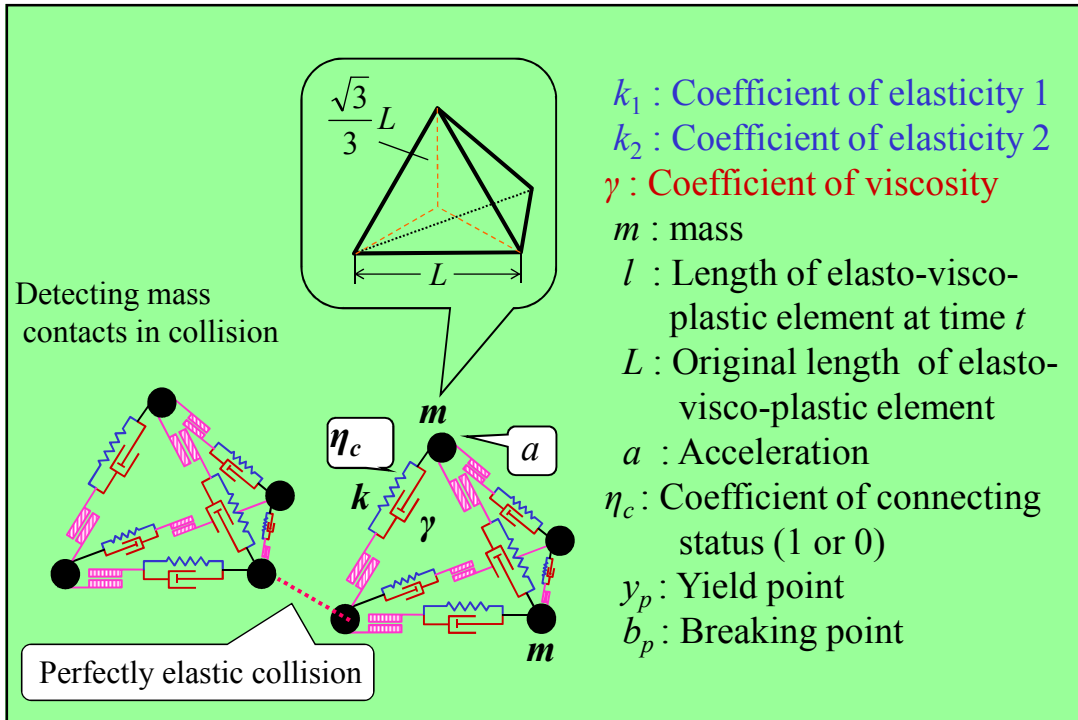
◆粘弾塑性体モデルの提案

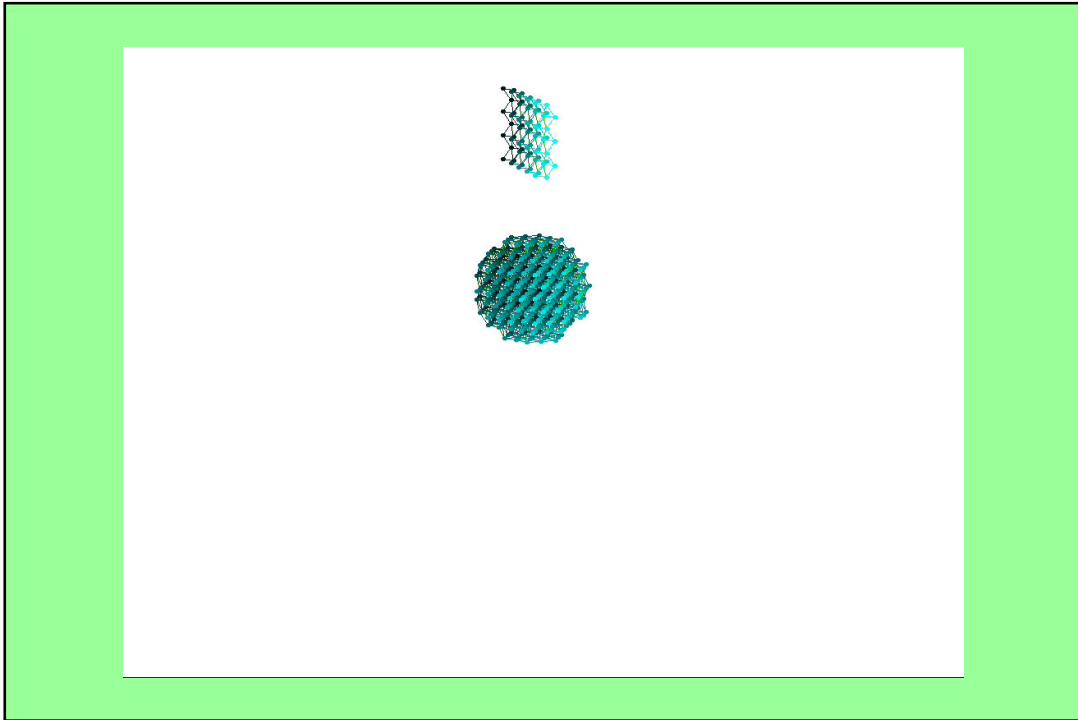
物体同士の相互作用による
自然な破壊の表現

研究の目的

- 仮想空間内での物体と器具の粘弾塑性体モデルによる構築
- 外部からの操作による器具の移動と物体の加工に関する検討







おわりに

- ▲モデルで構築した器具を外部から操作して物体の加工が可能であることを示した
- ▲加工操作の際に生じる器具の刃こぼれを表現できる可能性が示された