

錯覚現象 R-V Dynamics Illusion における各種刺激の影響分析 (4)

～MR 型視覚刺激に聴覚・触覚刺激を加えた場合について～

山田 泰己^{*1} 橋口 哲志^{*1} 柴田 史久^{*1} 木村 朝子^{*1}

Taiki Yamada^{*1}, Satoshi Hashiguchi^{*1}, Fumihisa Shibata^{*1}, and Asako Kimura^{*1}

Abstract --- We have been studying the illusion phenomenon “R-V Dynamics Illusion” caused by different motional states of real object (R) and virtual object (V). Previously, we discovered a phenomenon that was when superimposing moving virtual liquid on a real object, the weight was perceived as being lighter than an actual object. As a next step, this paper confirmed that the same illusion phenomenon occurred even when the visual stimulus was changed from a liquid to a rigid body. Furthermore, if the visual stimulus is a rigid body, the impressions of the sound and the tactile sense will be strengthened when the object collides with this rigid body, so it is considered that not only the visual stimulus but also the influence of auditory and tactile senses will grow larger. Therefore, we conducted an experiment and analysis to find out what kind of influence be caused to this illusion when we also placed auditory and tactile stimuli.

Keywords: Mixed Reality, Sense of Weight, Visual Stimulation, Psychophysical Influence

1 はじめに

人工現実感 (Virtual Reality; VR) では、没入感のある立体映像空間に、3次元音場環境、力覚フィードバック・デバイスを導入することで、仮想環境体験のリアリティが向上する。すなわち、各々の技術・表現力向上が、体験者に臨場感や没入感を与える。

一方、VRの発展形である「複合現実感」(Mixed Reality; MR)では、これまで実空間と仮想空間の視覚的な融合を中心に研究が進められてきたが、VR同様に聴覚・触覚提示の導入は、リアリティの向上が期待できる [1]。特に、MR空間における視覚刺激は、実物体の触覚はそのままだに仮想物体を重畳描画することで外観を変更できる (以下、MR型視覚刺激)。このMR空間特有の性質は、視覚相互作用による効果が得られ、視覚刺激に誘発させるような触感や力覚を生成できる場合がある。

例えば、我々がMR技術を用いて内部に錘を固定したケースに、手の振りに応じて物体内部の液体が揺れるCG映像を重畳描画したところ、「液体が入っているように感じる」、「液体が揺れると軽く感じる」という意見が得られた。そこで、この実物体 (R) と仮想物体 (V) の異なる運動状態が引き起こす錯覚を「R-V Dynamics Illusion」と命名した [2]。

視覚と触覚の齟齬を組み合わせた代表的な錯覚現象として Pseudo-Haptics [3] があるが、我々は R-V Dynamics Illusion をこの錯覚の一種ととらえ、視覚触覚間に差異を発生させた場合に、触覚に与える影響について系統的に分析してきた [4-9]。

これまで、同錯覚現象に関する研究は視覚刺激が液体の場合のみ確認しているが、本研究では、次なるステップとして重畳描画する仮想物体を液体から見た目の印象が異なる剛体に変更した場合、同錯覚現象に与える影響を確認する。視覚刺激が剛体となると、先行研究で提示した液体の条件よりも衝突や移動時の触感の印象が強くなり、見た目と触感の齟齬が大きくなる。そのため、先行研究と同様には R-V Dynamics Illusion が発生しない可能性もある。また、これまでは視覚刺激のみを対象として R-V Dynamics Illusion の発生条件を調べてきたが、物体内部の可動物を剛体とすることで、聴覚、触覚が物体の移動知覚に与える影響が大きくなり、視覚触覚の相互作用を検証するうえでのよいテストベッドとなりうると考えられる。

そこで、本稿では、まず、剛体の運動を想起させる仮想物体を提示することで R-V Dynamics Illusion が発生するのか確認する。そして、仮想の剛体の大きさや運動状態が同錯覚現象に与える影響を確認する。最後に、仮想の剛体に対して聴覚・触

*1 立命館大学大学院情報理工学研究所

*1 Graduate School of Information Science and Engineering, Ritsumeikan University

覚刺激を付与することで同錯覚現象に与える影響を確認・分析する。

2 関連研究

R-V Dynamics Illusion は、視覚刺激と触力覚の差異によって生じる錯覚現象であり、Pseudo-Haptics の一種という立場から視触覚相互作用の分析が行われてきた。

Pseudo-Haptics は身体動作と連動して動く視覚刺激（マウスのカーソルなど）の運動量を変化させることで、抵抗感 [10] やテクスチャの凹凸感 [11]、硬軟感 [12] などの多彩な疑似触力覚を実現することが可能である。しかし、実際にケース内部に球など剛体を入れた場合のように、壁面に球が当たったときに衝撃があると、視覚刺激のみでこれを再現することは難しい。

衝撃を表現する方法として、実際にアクチュエータによって衝撃を与えることが考えられるが、本研究のように片手で持ち上げられる程度の中重量物体では構造上搭載が難しい。そこで、中重量物体でも搭載可能かつ聴覚・触覚の提示方法を用いる必要がある。

聴覚情報は、物体と衝突した際の音によって材質を判別でき、かつ中身が空洞であるかなど内部の構造が把握することができる。衝突音を3次元音場生成でリアルタイムに再現することは可能であるが、体験者の手元の音源定位することは難しい。

そこで、Yanoらは、仮想物体とのインタラクションによって生じる音を、物理法則に基づいて計算することで、任意の形状、物性を物体からの聴覚・力覚情報を提示する手法を提案している [13]。また、最も簡易的な方法としては、実物体から実際に放射された音を録音し、周囲の環境に応じた効果を加えるなどしてそれを再生することが考えられる。

衝撃などの強い力覚提示を行う場合、PHANToM [14] や SPIDAR [15] などの力覚提示装置を用いる故に、中重量物体に搭載するには大型なデバイスである。小型かつ本来の力覚提示装置と等価な力覚を提示するために、疑似力覚を用いた提示方法が提案されている。

疑似力覚を提示する方法として、皮膚の構造や受容器の特性を活かして、小型モータや振動子を用いた触覚刺激による提示がある [16]。この手法は、実際に物体に生じた振動を収録して、それを再生すると実現できる [17]。また、収録する振動や振動の強度を変更することで、様々な材質や形状のものを再現することも可能になる。

本稿では、中重量物体にも搭載可能な手法で、かつ聴覚・触覚刺激で統制が取りやすい手法を用いる。

単純に実際のケースと剛体の衝突時の音を集音して、それぞれの出力機器で再生する。この手法であれば、聴覚・触覚刺激は、同様の音情報を用いることができるため、視覚刺激との各々の組み合わせた実験を行うことができる。このように、物体内部を運動する物体に着目し、視聴触覚の各々刺激が触力覚に与える影響を分析した例はない。

3 実験目的と準備

3.1 実験目的

本研究では、3つの実験を通して、以下のことを明らかにすることを目指す。

- ・実験 1: MR 型視覚刺激として動的な剛体（球）を提示した場合 R-V Dynamics Illusion が発生するのか確認し、分析
- ・実験 2: 仮想の球の大きさや速さを変更した場合、R-V Dynamics Illusion が重さ知覚に与える影響を確認し、分析
- ・実験 3: 仮想物体同士の衝突時に聴覚・触覚刺激を提示し、衝突感を表現した場合 R-V Dynamics Illusion が重さ知覚に与える影響を確認し、分析

3.2 実験準備

【実験環境】

実験で用いる MR システムの構成を図 1 に示す。本実験では、ビデオシースルー型 HMD (Canon, HM-A1) 及び MR 空間管理用ソフトウェア (Canon, MREAL) を用いる。体験者の頭部及び実物体の位置姿勢情報は磁気センサ (POLHEMUS, 3SPACE FASTRAK) から取得する。体験者が MR 空間を観察する際、HMD のカメラキャプチャ画像に対して手領域の抽出を行い、その領域をマスキングすることで、手領域に仮想物体が重畳描画されないようにする。本システムは、30fps で動作しており、予備実験において時間的遅れ・ずれは感じないという意見を聴取している。また、聴覚刺激は密封型ヘッドホン (Peltor 社, Htm79a) を、触覚刺激は振動スピーカ (アクーヴ・ラボ社, バイプロトランスデュー

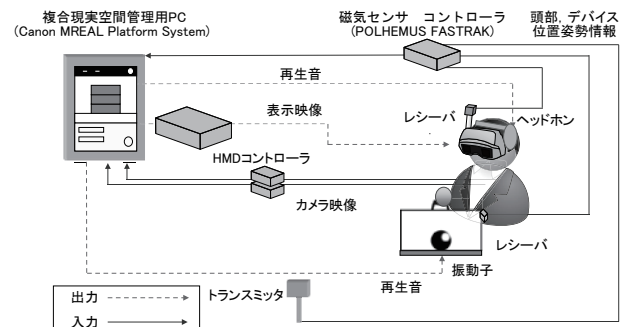


図 1 システム構成

Fig.1 System Configuration

サ)を用いて提示した。

【使用する実物体】

被験者が把持する実物体として、把手を取り付けた幅165×奥行80×高さ90mmの亚克力ケースを用いる。振動スピーカは、球がケースの底面を転がることを考慮し、ケースの底辺中央に設置した。

一つの振動スピーカでも十分にケース全体を振動させることが可能であり、装置の簡易化のため、振動スピーカを一つ搭載した [18]。また、ケース内に錘を固定し、亚克力ケースの重さを750gになるよう統一した。なお、この質量は先行研究で本錯覚現象の発生を確認した条件を踏襲した (図2)。

【MR型視覚刺激】

MR型視覚刺激として提示するケースの寸法は、実物体と同様、幅165×奥行80×高さ90mmである。ケース内に入れる剛体は、まず物理法則の数式化が容易な球体とし、基準とする球の大きさは、実物体のケースの高さの半分の45mmとした。実際に使用したMR型視覚刺激が図3である。ケースの内壁面は白色、球体は黒色に着色している。この色は、コントラストを強くし、球体の移動に着目しやすいように選定した。

球の移動は、図4に示す簡易的なモデルを設定した。このモデルにおいて、被験者はケースを左右にしか振らず、球は、斜面を必ず転がりながら移動する、そして空気抵抗は作用しない、という条件を設けると、以下の運動方程式が成り立つ。

$$M\alpha(t) = Mg \sin \beta_t - F_s \quad (1)$$

ここで、 M は球の質量、 $\alpha(t)$ は時刻 t における球の加速度、 g は重力加速度、 β_t は把持物体の傾き、 F_s は球に作用する静止摩擦力とする。なお、球は斜面を移動する際、転がるので、球の慣性モーメントを I_G 、時刻 t における回転角を $\theta(t)$ 、球の半径を R とすると、

$$I_G \theta(t) = RF_s \quad (2)$$

と表すことができる。よって、静止摩擦力の置き換えができ、以下の式が成り立つ。

$$M\alpha(t) = Mg \sin \beta_t - \frac{I_G}{R} \theta(t) \quad (3)$$

また球は斜面を必ず転がりながら移動するのでと書くことができ、以下の式が成り立つ。

$$\alpha(t) = R \theta(t) \quad (4)$$

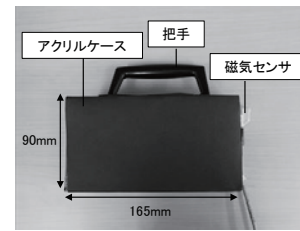
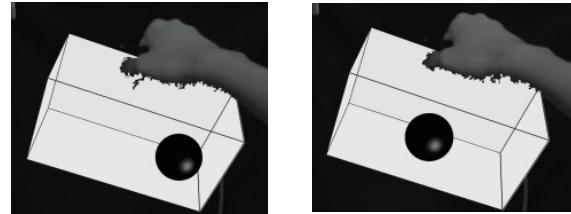


図2 実験で使用した実物体

Fig.2 Real Object Used in Experiments



(a) 移動ありの場合 (a) 移動なしの場合

図3 実験で提示した仮想物体

Fig.3 Virtual Object Used in Experiments

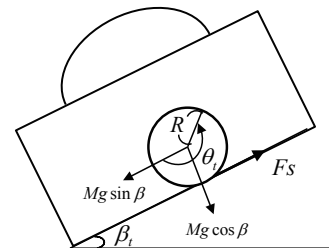


図4 球の動きの簡易モデル

Fig.4 Simplified Model of Ball Movement

$$M\alpha(t) = Mg \sin \beta_t - \frac{I_G}{R^2} \alpha(t) \quad (5)$$

$$(M + \frac{I_G}{R^2})\alpha(t) = Mg \sin \beta_t \quad (6)$$

球の慣性モーメントは一般的に $I_G = \frac{2}{5}MR^2$

と表されるので、(6)に代入すると、

$$(M + \frac{2}{5}M)\alpha(t) = Mg \sin \beta_t \quad (7)$$

$$\frac{7}{5}M\alpha(t) = Mg \sin \beta_t \quad (8)$$

(8)の式を解くと以下の式が成り立つ。

$$\alpha(t) = \frac{5}{7}g \sin \beta_t \quad (9)$$

本研究では、この(9)で求めた値を実験で使用する

球の加速度とする。

また、球の大きさは、直径 45mm を基準とし 50%、75%、100%、125%、150%の 5 種類 (表 2) を用意した。式 (9) から算出される値に係数 25%、50%、75%、100%を掛けることで異なる速度 4 種類を用意した (表 3)。

【触覚刺激】

実際に内部に球体が入ったケースを把持すると、様々な触覚刺激が知覚される。例えば、球体が転がる際の振動、ケース内壁面と球体が衝突する際の衝撃などである。本稿では、後者のケース内壁面と球体が衝突する際の衝撃に着目する。内部の物体が剛体の場合、衝撃の印象がかなり大きい。それに加えて、視覚刺激のみでは提示が困難であるため、視覚刺激とは異なる影響を本錯覚現象に与える可能性があると考えた。

そこで、実験 3 で使用する触覚刺激として、仮想物体同士の衝突を表現するため、実験で使用するアクリルケース (厚み 3mm) と実物の鋼球 (370g) を衝突させた際の音を収録し、振動スピーカで再生することにした。衝突音の収録には、コンデンサマイク (ホシデン, KUB8223) を使用し、衝撃時の音のみを抽出し、式 (9) にあわせて仮想物体が衝突したタイミングで再生する。

振動の強度は、球の見た目からくる振動の大きさの印象を基準に被験者 7 名に球の移動を観察させながら振動を提示した。この時振動の強さを変更し、見た目の衝突の印象に合う振動の強さを回答させ記録した。そして、見た目の衝突の印象と振動に違和感が無いと回答を得た強度に設定した。

【聴覚刺激】

実験 3 で使用する聴覚刺激も、触覚刺激と同様にケース内壁面と球体が衝突する際の音を再生する。聴覚刺激の提示には、振動スピーカから振動を提示する際に発生する振動音が被験者に聞こえないように密封型ヘッドホンを用いた。衝突音として再生する音源は振動スピーカで再生されている同じ音源を再生している。衝突音の音量は、球の見た目からくる衝突音の大きさの印象を基準に被験者 7 名に球の移動を観察させながら衝突音を再生した。この時衝突音の音量を変更し印象に合う音量を回答させ記録したところ平均 64dB の音量となり、見た目の衝突と衝突音の印象に違和感が無いと回答を得た。そこで、実験ではこの値 64dB に設定した。

実験 3 では、MR 型視覚刺激に対してこれらの聴覚刺激と触覚刺激を各々付与した表 4 の 4 パターンの刺激を提示し、R-V Dynamics Illusion に与える影響を系統的に実験していく。

表 1 実験 1 での提示パターン

Table 1 Experimental Patterns in Experiment1

提示パターン	状態
P_A1	CG の提示あり (移動あり)
P_A2	CG の提示あり (移動なし)
P_A3	CG のなし

表 2 実験 2 での提示パターン (大きさ)

Table 2 Experimental Patterns in Experiment2 (Size)

提示パターン	球の大きさ
P_B1	50% (22.50mm)
P_B2	75% (33.75mm)
P_B3	基準 100% (45.00mm)
P_B4	125% (56.25mm)
P_B5	150% (67.50mm)

表 3 実験 2 での提示パターン (速度)

Table 3 Experimental Patterns in Experiment2 (Speed)

提示パターン	提示する刺激
P_C1	100% (標準)
P_C2	75%
P_C3	50%
P_C4	25%

表 4 実験 3 での提示パターン

Table 4 Experimental Patterns in Experiment3

提示パターン	提示する刺激
P_D1	CG のみを提示
P_D2	CG・触覚刺激を提示
P_D3	CG・聴覚刺激を提示
P_D4	CG・聴覚・触覚刺激を提示

4 実験 1: 剛体条件における R-V Dynamics Illusion の確認実験

4.1 実験目的

MR 型視覚刺激として動的な剛体を提示した場合、

R-V Dynamics Illusion の発生を確認し、重さ知覚に与える影響を分析する。具体的には、実物体に対して内部で球の移動を想起させるMR型視覚刺激を提示した場合、球の移動あり・なし条件において重さ知覚に影響があるのか確認する。また、実物体との重さを比較するため、MR型視覚刺激を提示しない条件も提示パターンに加えた。

視覚刺激が剛体となると、先行研究で提示した液体の条件よりも衝突や移動時の触感の印象が強くなり、見た目と触感の齟齬が大きくなる。そのため、先行研究と同様にはR-V Dynamics Illusion が発生しない可能性もある。逆に、液体の場合と同じ傾向となるのであれば、球が移動する場合に実物体を最も軽く知覚するはずである。

4.2 実験条件

実験1では、球の運動状態が異なる2種類の仮想物体 (P_A1: 移動あり, P_A2: 移動なし) とMR型視覚刺激を提示しない場合 (P_A3: CGなし) の計3種類のうち2種類をランダムに選出し、サーストンの一対比較法に基づいて、どちらがより重く感じたか比較・回答させる。これを全ての組み合わせについて行い、各条件で被験者が知覚する重さの心理尺度を算出する。また、振り方の違いによる知覚に与える影響を排除するため、実験前に姿勢や振り動作を教示し、全ての被験者で統制をとった。具体的には、直立した姿勢で肘を約45°に屈曲させ(腕を真っ直ぐにした場合を0°とする)、振り動作はメトロノームのテンポ60BPMに合わせている。これは、球体がケースの端から端まで動くのに必要な時間で設定した。

実物体の振り幅は、水平を0°とした際、左右それぞれ30°程度とした。左右に30°以上傾けるとごく短くビーブ音が鳴り、すぐに逆方向に振るよう指示した。これらの振り動作の練習を行った上で、実験を行った。被験者は11名(男性9名, 女性2名)、試行回数は1名あたり ${}_3C_2=3$ 回である。

4.3 実験手順

実験手順は以下の通り。

- (1) 被験者にHMDを装着させる
- (2) 3種類の提示パターンのうち2種類をランダムに選出する
- (3) (2)で選出したパターンのうち1つを提示する
- (4) 被験者は決められた姿勢(肘を45°に屈曲させた状態)で実物体を把持し、メトロノームのテンポ(60BPM)に合わせて5秒間、ケースを左右に振る動作を行わせる
- (5) (2)で選出した残りのパターンについても、同様に(3)(4)を繰り返す
- (6) 1回目と2回目の試行のうち、どちらがより重

く感じたかを回答させる

- (7) 筋疲労による影響を排除するため、1分程度のインターバルを設ける
- (8) 残りの組み合わせについても(2)~(7)を繰り返す

4.4 実験結果

実験1の結果を図5に示す。図中の1本の数直線は提示パターンごとに得られた重さの心理尺度を示している。数値が小さくなるにつれて、被験者は把持物体をより重く感じたことを示す。また、この結果をボンフェローニ法により有意差を確認した。実験1の結果から、以下のことが分かる。

- (i) 仮想物体を提示しない条件が、最も把持物体を重く知覚した
- (ii) 球が移動する条件が、最も把持物体を軽く知覚した

(i) は、P_A3 (CGなし) は、P_A1 (移動あり) と P_A2 (移動なし) を比較すると最も重く知覚されることから分かる。P_A3 は、CG が描画されておらず、真っ黒なケースを振らせているが、P_A1 と P_A2 は CG として白いケースと黒い球が描画されている。鳴海らの研究 [19] から黒色よりも白色の方が軽く感じる傾向が示唆されている。よって、この結果も色の情報による影響で、CG なし条件が最も重く知覚した。

(ii) は、CG を提示する条件にて、P_A1, P_A2 を比較すると P_A1 の方が軽く知覚されることから分かった。この結果を (i) と含めて考えると P_A1, P_A2, P_A3 の順に軽く知覚されたことが分かる。また、ボンフェローニ法によりすべての試行パターンから有意水準1%で差異が見られた。

P_A1, P_A2 の視覚刺激は、色の情報が同じであり、球の移動の有無の違いがある。そのため、球が移動するMR型視覚刺激を提示すると、重さ知覚に影響を与えていることが分かる。これは、先行研究 [2] と同様の結果であり、視覚刺激が剛体で衝突や移動時の触感を提示しないという条件下でも R-V Dynamics Illusion が発生することを確認した。

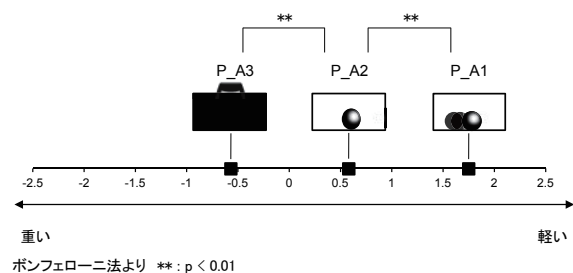


図5 実験1の結果

Fig.5 Result of Experiment 1

5 実験 2：視覚刺激の変更によって重さ知覚に与える影響

5.1 実験目的

実験 1 では、動的な剛体の仮想物体を把持物体内部に提示した際、R-V Dynamics Illusion が発生し、重さ知覚に影響を与えることを確認した。同錯覚現象は、先行研究より仮想物体の液体容量や液面の速度を変更することで、重さ知覚に与える影響が変化することが分かっている。そのため、本研究のような仮想の球でも、球の大きさや速度を変更することによって重さ知覚に影響を与える可能性が高い。そこで、実験 2 では、視覚刺激の条件のみ（球の大きさ・速度）を変更した場合の、重さ知覚への影響を確認する。

5.2 実験条件・手順

球の大きさに関する実験では、実験 1 で使用した同形状の仮想のケースを利用する。この実験では、球の大きさ・速度を変更する。球の大きさに関する実験では、被験者の手の動きに合わせて球が移動する場合 (P_B1 ~ P_B5)、球が移動しない場合 (P_B6 ~ P_B10) を含めた計 10 種類を用いる (表 2)。また、球の速度に関する実験は、球の大きさは直径 45mm に統一し、(P_C1 ~ P_C4) の 4 種類を用いた (表 3)。

これら 2 つの実験は分けて行い、実験 1 同様に、各実験をサーストンの一対比較法に基づいて、どちらがより重く感じたかを比較・回答させる。被験者は成人 11 名 (男性 9 名, 女性 2 名)、試行回数は 1 名あたり 10C₂=45 回である。なお、実験手順は実験 1 と同様だが、実験 2 に関しては、球の大きさに関する実験では、「10 種類の提示パターンのうち、2 種類をランダムに選出する」に変更する。また、同様に球の速度に関する実験は、「4 種類の提示パターンのうち、2 種類をランダムに選出する」に変更する。

5.3 実験結果

球の大きさに関する実験の結果を図 6、球の速度に関する実験の結果を図 7 に示す。図中の数直線は、実験 1 と同様に被験者が重さに対する心理尺度を示している。実験の結果から、以下のことが分かる。

- (i) 球の大きさに関係なく、球が移動する条件の方が把持物体を軽く知覚した
 - (ii) 運動状態が同じ条件では、球が小さいほど把持物体を軽く知覚した
 - (iii) 球の移動が遅いほど、把持物体を重く知覚した
- また、ボンフェローニ法によりすべての試行パターンから有意水準 1%の差が見られたことから球の大きさが重さ知覚に影響を与えることを確認した

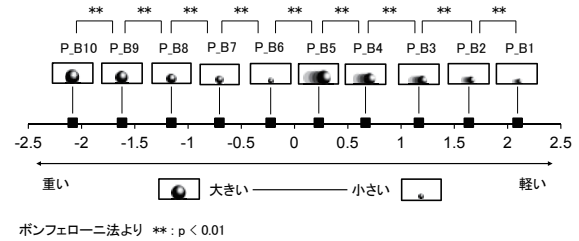


図 6 実験 2 の結果 (大きさ)
 Fig.6 Result of Experiment 2 (Size)

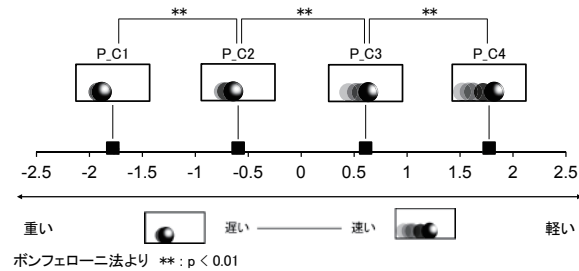


図 7 実験 2 の結果 (速度)
 Fig.7 Result of Experiment 2 (Speed)

(i) の結果は、球は移動しない場合 (P_B6 ~ P_B10) と球が移動する場合 (P_B1 ~ P_B5) では、球の大きさに関係なく移動する場合の方を軽く知覚することが分かる。また、(ii) の結果は、移動する条件の各大きさで P_B1 ~ P_B5 を比較すると球が大きい方を重く感じる事が分かる。そして、この結果は球が移動しない条件にも見られる。これらの結果より、球の大きさが把持物体の重さ知覚に影響を与えることが分かる。これは、球の大きさが変わることにより、ケース全体の密度が変化することにより起因している可能性がある。見た目の密度の影響が重さ知覚に影響を与えることも報告されており、重さを異なって知覚していることが示唆される。

(iii) の結果では、すべての試行パターンから有意水準 1%の差が見られたことから、球の速度が重さ知覚に影響を与えることが分かる。

この条件について被験者からコメントを取ったところ「球が移動することで把持物体を振りやすい」や「自身の思い通りに球が動くため軽く感じる」という回答が多くあった。Pseudo-haptics の研究では、自身の動きと連動している対象の移動速度が変化することで力覚や重さ知覚に影響を与えることがあると報告している [20, 21]。このことから、R-V Dynamics Illusion は、自身の動きと連動した物体の速度で触力覚に影響を与える点で、Pseudo-haptics と同類の錯覚現象であることが示唆される。

6 実験 3：聴覚・触覚刺激を付与した条件が R-V Dynamics Illusion に与える影響

6.1 実験目的

これまでの実験から、剛体条件において R-V Dynamics Illusion が発生すること、そして、移動の有無や球の大きさといった視覚刺激の条件が、重さ知覚に影響を与えることが分かった。一方、実際にケース内部で剛体が移動する場合、球体が転がる際の振動、ケース内壁面と球体が衝突する際の衝撃や音などが知覚される。特に物体同士の衝突は、衝撃が強く視覚刺激のみで表現することは難しい。

そこで、実験 3 では衝突時の印象を付与する簡便な方法として、音や振動を提示することで R-V Dynamics Illusion に与える影響を分析する。

6.2 実験条件・手順

実験 3 では、実験 1 で提示した同形状の仮想ケースを利用する。このとき、仮想ケース内部の球の大きさは P_B3 (45mm) に統一した。提示パターンは、P_D1 (CG の提示のみ)、P_D2 (CG・触覚刺激の提示あり)、P_D3 (CG・聴覚刺激の提示あり)、P_D4 (CG・触覚・聴覚の提示あり) の計 4 種類を用いる (表 4)。そして、この 4 種類から 2 種類をランダムに選出し、サーストンの一対比較法に基づいて、どちらがより重く感じたかを比較・回答させる。被験者は成人 11 名 (男性 9 名、女性 2 名)、試行回数は 1 名あたり $4C_2=6$ 回である。なお、実験手順は実験 1 と同様で、(2) が「4 種類の提示パターンのうち、2 種類をランダムに選出する」に変わるだけである。

6.3 実験結果

実験 3 の結果を図 8 に示す。図中の数直線は、実験 1 と同様に被験者の重さに対する心理尺度を示している。実験 3 の結果から、以下のことがわかる。

- (i) 視覚刺激に聴覚刺激を付与することで把持物体を最も軽く知覚した
- (ii) 視覚刺激に触覚刺激を付与することで把持物体を最も重く知覚した
- (iii) 視覚刺激のみの条件と視覚刺激に触覚・聴覚刺激を同時に付与した条件では有意差がみられなかった

(i) では、P_D3 (CG・聴覚刺激の提示あり) が他の条件よりも把持物体を軽く知覚したという回答が多いこと、そしてボンフェローニ法より全ての試行パターンより 5%以下の有意差があることから、本実験での聴覚刺激では、把持物体を軽く知覚させることが分かった。

(ii) では、P_D2 (CG・触覚刺激の提示あり) の場合に他の条件よりも把持物体を重く知覚した。ま

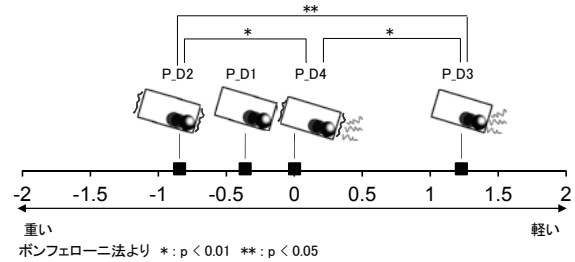


図 8 実験 3 の結果

Fig.8 Result of Experiment 3

た、ボンフェローニ法より、P_D3 (CG・聴覚刺激の提示あり)、P_D4 からは 5%以下の有意差がみられ、P_D1 (CG のみの提示) からは有意差は見られないが重く知覚する傾向にある、そのため本実験の振動刺激では、把持物体を重く知覚させる影響を与えることが分かった。

P_D2, P_D3 の結果を、分析するべくコメントを整理し分類したところ、P_D2 (CG・触覚刺激の提示あり) では、「振動することで球の移動感が増す」「重心の位置が変化する」「遠心力がある感じがする」など触力覚に関するコメントが多かった。一方、P_D3 (CG・聴覚刺激の提示あり) では、「衝突音によって球が固くて軽い物体に感じる」など仮想物体の素材に関する回答が多かった。これらのコメントから同じ音源であっても、聴覚刺激と触覚刺激では影響を与える知覚が異なることが考えられる。具体的には、聴覚刺激は、ケース内の物体の素材感に影響を与え、触覚刺激はケース内の物体の移動感や重心に影響を与えている可能性が示唆される。

一方、(iii) では、P_D1 と P_D4 をボンフェローニ法で比較しても有意差がみられなかった。被験者のコメントでは、P_D4 の条件が最も「ケースの中に物体が入っている感じがある」という意見が多く、触覚刺激や聴覚刺激を同時に提示することによって、内部のリアリティ自体は向上している様子が伺える。(i)(ii) の結果では、視覚刺激に対して、触覚刺激を付与した場合には重く、聴覚刺激を付与した場合には軽く知覚した。これに対して、これらを同時に付与した場合、相互の作用が打ち消しあい、従来の視覚刺激のみの場合とは有意差が見られなくなったことが考えられる。

今回の実験でなぜ聴覚刺激が軽く、振動刺激が重く知覚されたのか。実験で使用した衝突音は、アクリルと鋼球が衝突した際の音であり、この音は高く乾いた衝突音であるため、被験者からは「固くて軽い球が衝突した音」との意見が多かった。被験者は「軽そうな球」と認識し、軽く知覚したことが示唆される。一方、振動刺激では、衝突音と同じ音を振

動スピーカより再生しているが、コメントからは、球の素材の認識よりも移動感や衝突感の知覚に影響を与えていることがわかる。よって、触覚刺激を加えることによって移動感からくる遠心力や衝突感のような疑似的な外力を感じ、重く知覚したのではないかと考えられる。

7 むすび

本研究では、物体内部の剛体の移動を想起させるMR型視覚刺激がR-V Dynamics Illusionに与える影響を確認し、仮想の剛体に対して振動・聴覚刺激を付与し、衝突感を提示した場合、同錯覚現象に与える影響を分析した。

実験結果の結果、以下のような知見が得られた。

- (a) 物体内部の剛体の移動を想起させるMR型視覚刺激を重畳描画することで先行研究と同様に把持物体を軽く知覚した。この結果より剛体の移動を想起させるMR型視覚刺激によってもR-V Dynamics Illusionが発生することが示された
- (b) 重畳描画する球の大きさは、R-V Dynamics Illusionに影響を与え、把持物体の異なった重さに知覚した
- (c) 球に対して振動や衝突音を付与することで、衝突感が増し、R-V Dynamics Illusionに影響を与え、把持物体の異なった重さに知覚した

これらの知見から、R-V Dynamics Illusionは、液体だけでなく移動時の振動や衝撃などの印象が大きい剛体の仮想物体でも発生することが分かった。そして、内部の運動を想起させる仮想物体に対して、聴覚・触覚刺激を付与し、視覚と相互に作用させることで同錯覚現象に影響を与え触覚知覚が変化することを明らかにした。これらの知見は、人の重さ知覚や多感覚相互作用を考慮したMR作品や製品、デバイス設計を行う際の活用にも期待できる。

また、仮想物体に対して触覚・聴覚刺激を付与することでR-V Dynamics Illusionに本来の錯覚以上の効果や異なる触覚知覚を得られる可能性が示唆された。

一方、触覚刺激や聴覚刺激が同錯覚現象に影響を与えるパラメータとして音量の大きさや周波数の高さなど様々な要因が考えられる。今回の実験より、音や触感を変更することで仮想物体の素材感や移動・衝突感などの触力覚の知覚に影響を与え、R-V Dynamics Illusionの知覚が変化することが示唆された。

よって、今後は、衝突音や振動のパラメータを変化させることで同錯覚現象にどのような影響を与えるのか実験していくと共に、提示する音源の種類や振動の強度を変えることで触覚知覚に与える影響につい

てさらに実験・分析していく予定である。

謝辞

本研究の一部は、科研費・基盤研究B「複合現実型視覚刺激によるR-V Dynamics Illusionの研究」による。

参考文献

- [1] 大槻麻衣, 木村朝子, 西浦敬信, 柴田史久, 田村秀行: “複合現実空間との新しいマルチモーダル・インタラクション方法の提案と実現”, 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol. 13, No. 2, pp. 247 - 255, 2008.
- [2] 佐野洋平, 橋口哲志, 柴田史久, 木村朝子: “動的に変化する複合現実型視覚刺激が重さ知覚に与える影響”, 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol. 19, No. 2, pp. 255 - 264, 2014.
- [3] A. Lecuyer, S. Coquillart, A. Kheddar, P. Richard and P. Coiffet: “Pseudo-haptic feedback: can isometric input devices simulate force feedback?,” Proc. IEEE Virtual Reality, pp. 83 - 90, 2000.
- [4] A. Iesaki, A. Somada, A. Kimura, F. Shibata, and H. Tamura: “Psychophysical influence on tactual impression by mixed-reality visual stimulation,” Proc. Virtual Reality 2008, pp. 265 - 267, 2008.
- [5] Y. Hirano, A. Kimura, F. Shibata, and H. Tamura: “Psychophysical influence of mixed-reality visual stimulation on sense of hardness,” Proc. Virtual Reality 2011, pp. 51 - 54, 2011.
- [6] 木村朝子, 杉田明弘, 面迫宏樹, 柴田史久, 田村秀行: “Shape-COG Illusion: 複合現実感体験時の視覚刺激による重心知覚の錯覚現象”, 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol. 16, No. 2, pp. 261 - 269, 2011.
- [7] H. Omosako, A. Kimura, F. Shibata, and H. Tamura: “Shape-COG Illusion: Psychophysical influence on center-of-gravity perception by mixed-reality visual stimulation,” Proc. Virtual Reality 2012, pp. 65 - 66, 2012.
- [8] Y. Kataoka, S. Hashiguchi, F. Shibata, and A. Kimura: “R-V Dynamics Illusion: Psychophysical phenomenon caused by the difference between dynamics of real object and virtual object,” Proc. The 25th Int. Conf. on Artificial Reality and Telexistence and the 20th Eurographics Symp. on Virtual Environments, pp. 133 - 140, 2015.
- [9] 片岡佑太, 西川歩未, 橋口哲志, 柴田史久, 木村朝子: “複合現実環境下でのR-V Dynamics IllusionとSize-Weight Illusionの相互作用”, ヒューマンインタフェース学会論文誌, Vol. 18, No. 3, pp. 177 - 186, 2016.
- [10] A. Lecuyer, J. M. Burkhardt, S. Coquillart, and P. Coiffet: “Boundary of illusion”: an experiment of sensory integration with a pseudo-haptic system,” Proc. Virtual Reality 2001, pp. 115 - 122, 2001.
- [11] K. V. Mensvoort, P. Vos, D. J. Hermes, and R. V. Liere: “Perception of mechanically and optically simulated bumps and holes,” *Applied Perception*, Vol. 7, No. 10, 2010.
- [12] F. Argelaguet, D. A. G. Jáuregui, M. Marchal, and A. Lécuyer: “Elastic Images: Perceiving local elasticity of images through a novel pseudo-haptic deformation effect,” *Applied Perception*, Vol. 10, No. 17, 2013.
- [13] H. Yano, H. Igawa, T. Kameda, K. Muzutani and H. Iwata: “AudioHaptics: audio and haptic rendering based on a physical model,” Proc. HAPTICS'04 Proceedings of the 12th international conference on Haptic interfaces for

- virtual environment and teleoperator systems, pp. 250 - 257, 2004.
- [14] T. H. Massie and J. K. Salsbury: "The PHANTOM Haptic Interface: A Device for Probing Virtual Objects," Proc. 3rd Symp. On Haptic Interfaces for Virtual Environment and Teleoperator Systems, pp. 295 - 300, 1994.
- [15] M. Sato: "SPIDAR and Virtual Reality," Proceedings of the 5th Biannual World Automation Congress, Vol 13, pp. 17 - 23, 2002.
- [16] 黒田嘉宏, 仲谷正史, 長谷川晶一, 藤田欣也: "物理的刺激に基づく疑似力覚の提示と計算に関する研究動向", 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol. 16, No. 3, pp. 379 - 390, 2011.
- [17] 仲谷正史, 笈康明, 南澤孝太, 三原聡一郎, 館暲: "触感表現の一般普及に向けた方法論とテクニカルワークショップを通じたその実践", 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol. 19, No. 4, pp. 593 - 603, 2014.
- [18] T. Tanabe, H. Yano and H. Iwata: "Properties of proprioceptive sensation with a vibration speaker-type non-grounded haptic interface," Haptic Symposium (HAPTICS), pp. 21 - 26, 2016.
- [19] 鳴海拓志, 伴祐樹, 藤井達也, 櫻井翔, 井村純, 谷川智洋, 廣瀬通孝: "拡張持久力: 拡張現実感を利用した重量知覚操作による力作業支援", 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol. 17, No. 4, pp. 333 - 342, 2012.
- [20] L. Dominjon, A. Lecuyer, J. M. Burkhardt, P. Richard, and S. Richir: "Influence of color/display ratio on the perception of mass of manipulated objects in virtual environments," Proc. Virtual Reality 2005, pp. 19 - 25, 2005.
- [21] T. Yuki, Y. Ban, T. Narumi, T. Tanikawa, and M. Hirose: "Controlling fatigue while lifting objects using Pseud-haptics in a mixed reality space," IEEE Haptics Symposium, pp. 175 - 180, 2014.