#### システム System

センサ,モータ,マイコンボードをとりつけたグローブを手にはめ,親指には 圧力センサをつける.マイコンと PC を接続し,インターネットやセンサなど の情報を入手する.比較する2つの情報の差を糸のテンション(すなわち, 人差し指と親指の差)の制御により手に伝える.人差し指と親指を合わせて, システムを起動させる.

You put on glove which was a set sensors, motor and microcomputer board. A force sensor is attached to your thumb. Through a microcomputer connected with a PC, you get quantitative information from internet or external sensors about some physical features. The information is then compared with the one obtained by your set of sensors. Difference between the external information and your sensor's reading is then expressed as a tension generated by the motors ,that will be perceived as a haptic perception between the index finger and the thumb.

# フィードバック battery MOTOR 2 Relay **Driver Board** Interface **SENSOR** Kit **FORCE**

# ユーザシナリオ User scenario

Kira-Kira は,センサを変えることにより,日常生活のあらゆる情報の変化量 を知覚することができる. 例として 20 のシナリオを作成した. シナリオコン セプトはセンサを着せ替えて「着せ替え Kira-Kira 20×」

We can perceive many kinds of relative difference using kira-kira. We have made twenty scenarios as examples. Expansion of kira-kira's functions: replacing sensors in "dress-up" way [kisekae kira-kira 20×∞].









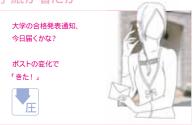
### 果物の糖度

一番甘いリンゴはどれ? このリンゴの甘さは 「これくらい!」

#### 月食の進行度



#### 手紙が着たか



#### 残り時間



#### 脂肪の厚さ



#### 紅葉狩りの時期



#### 光量を絞る



## リフレクション Reflection

kira-kira はいつでもどこでも使える小型化を目指したい.また糸のテンション による動きを多様化することで,多様な表現を実現できる.現在,遠隔地の 情報と自身のセンサからの情報の差のみを表しているが、様々な変化量を表 現する可能性がある.また、「出力」だけでなく、指の動きを「入力」とし て扱うことによって, 音量や光量をコントロールすることもできる.

Conclusions and Future Works We have developed new tool to express difference between remote information and sensor's information. We are considering to use the finger also as an input device to increase the usability of kira-kira. The next step will be kira-kira's miniaturization and improving ubiquity features and also increasing the degrees of freedom.