移動体を操る上での爽快感とは

爽快感の定義

移動体の操作過程での爽快感は外部環境の認知，予測，制御のプロセスに対する評価が満足の得られる範囲であったときに発生する．

認知，予測，制御の能力には個人差があるので，爽快感を得るため，様々な場面で対応できるように運動モデルを獲得する学習が必要となる．

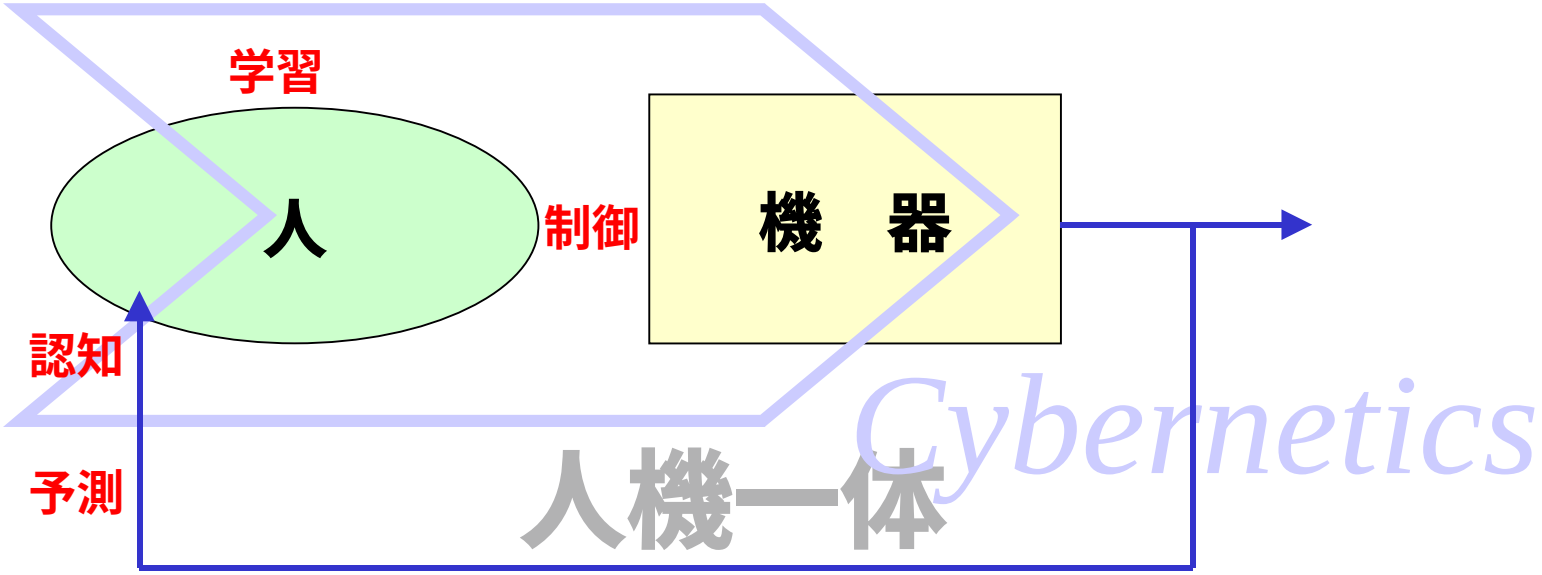
しかし，現在の移動体の操作にはバリエーションが少なく，時として機器を操作できるユーザーが限定されてしまっている．

↓

*Personal-fit*する移動体

爽快感を演出する移動体

ひとが主体で，ひとの機能と融合した操作系



適切なインターフェースによる情報のFeedbackが必要

例えば，どんな移動体か

*Personal-fit*していく移動体

・上り坂では，ユーザーが登り切るまでの到達時間，速度，安定性のどれをサポートしてもらうか指示できる．

・下り坂では，速度や安定性を指示できる．

・平地走行では，目的に応じて速度や安定性を変化できる．

・つまり，機器の方でもどの様な*運動に対してアシスト要求*があったかを記憶し，データベース化することで，ユーザーの時々の能力に合わせたサポートを提供する．