A method for the verification of haptic algorithms

DOI: 10.1007/11752707_10
Handle: http://hdl.handle.net/1942/1722

! " # $

%

% &

' & ' (' '

!) *

%) & +) &,

%

%

% ($ "

% ($ "

% ($

' & ' (' '

! -

./ *

0/ 12 3+ 4 5

4 46 ,

7/ 8 + / / 9 :) * ,

! & 4

./ ; " + ,

0/ ; 4 #

' & ' (' '

&

./ 9

!) + ,

! # " + " <

<=,

! 46 + " ' " < 4

<=,

! <"

< <) &

' ' ('

&

0/

! ' "

! * <>) & " /

' ' (' '

&

7/) 4

! 4 # < 6

! (/ / ? <@A <.A AA) 5 <? 46
1 /AAA/A@B3

' ' (' '

&

@)

! & " + / / ;: , -

4 + ,

' ' (' '

(

! 9 :) * 4 "

! &

%; C. + 4 ,

%; $_A$C0 + 4 46 4 ,

% C. AAA D+) ,

% C@A +(* ,

' & ' ' '

(

! 9 :) * 4

+ #

< # 3

,

! 9 :) * 4 4

! & <" <>) & " 4

" /

' & ' ' '

(

! " 4 2 +

4 , /

! # " 9 : 46

% ; " E

% : #

EF G) 4 - ' 4 9 ' : 46

' & ' ' '

(

! -

% $ " + $,

% ($ + <) & > $,

!)

% H "

% H "

% : " + " ,

' & ' ' '

$ & -

! -

% <"

%

+ 4

,

! ('* <I 5' 9 :) * <=

' & ' (' '

$ & -

! & 4 -

% 1 3 " +

,

! ('* <9 :) * <=

' & ' (' '

!

! 8 '

!)

!

! $ - & 4 1 3
4 /

' & ' (' '