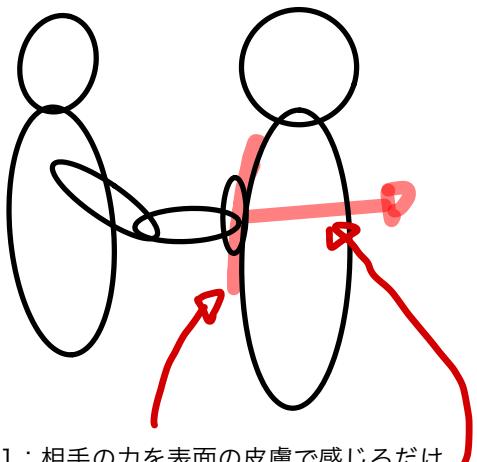


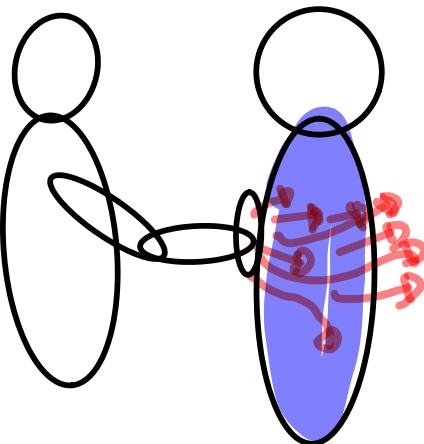
接触系の聴勁

一般的なやり方での
「力を感じる」モデル



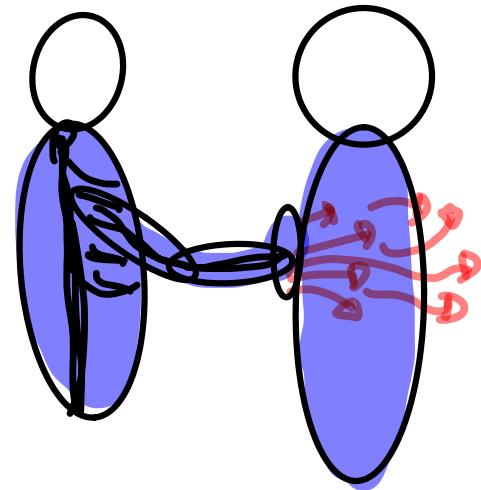
- 1: 相手の力を表面の皮膚で感じるだけ
- 2: 感じる力のベクトルもシンプルかつ雑

聴勁による感じ方



- ・力の感じ方が複雑で繊細
- ・相手の力を「全身」のセンサーで感じる
- ・力を3次元立体的に感じる
- ・どんな力が体のどこをどう通ったかを感じる

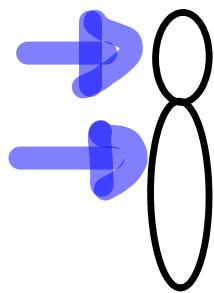
より高度な聴勁



- ・体内感覚を拡張して接触面から相手の体までも自分の体内のように感じていく
- ・加えられた圧力や相手との接触面を通して相手の筋肉の動きや骨格構造、思考や生体リズムなども逆探知的にスキャンする

非接触系の聴勁

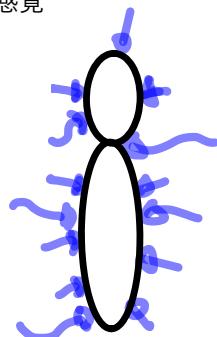
一般的なセンサー



風を感じる時でも
大きく雑な捉え方で
感じてしまう

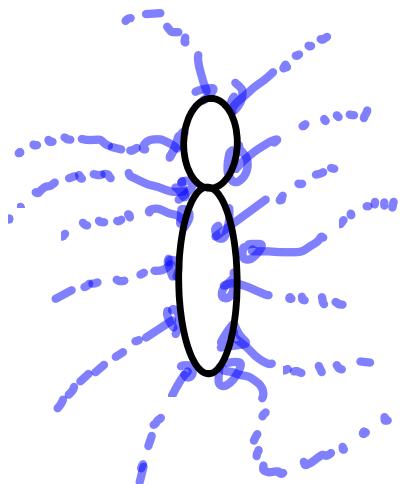
知覚も処理も捉え方
も雑

優れた非接触系の聴勁
感覚



体の表面で複雑な風の流れ
を繊細に感じられる

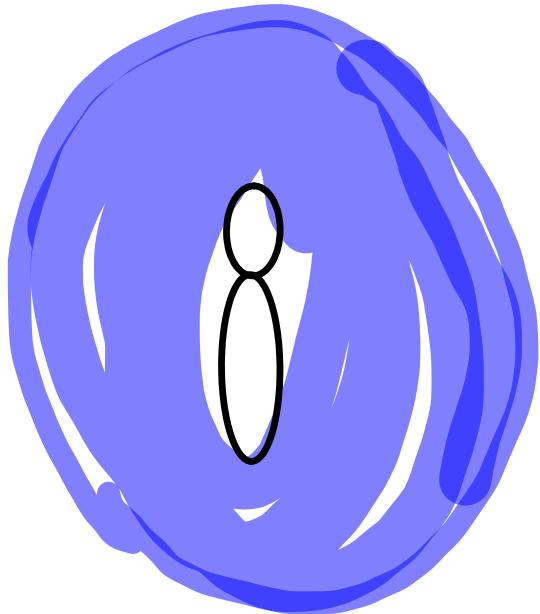
さらに優れた非接触系の
聴勁感覚



接触する風から
さらにその遠方にある力の流れまでも
予測したり感じられるようになる

嫌な雰囲気や場の悪さ
他者の敵意や空気の変化
なども感じやすくなる

より高度な
非接触系の聴勁感覚



- ・身体感覚の拡張
- ・能力者漫画のように
周囲を「自分の体の延長」として空間
知覚したり、立体空間センサーを所
持したような感覚になる