

VirtualGlove规格

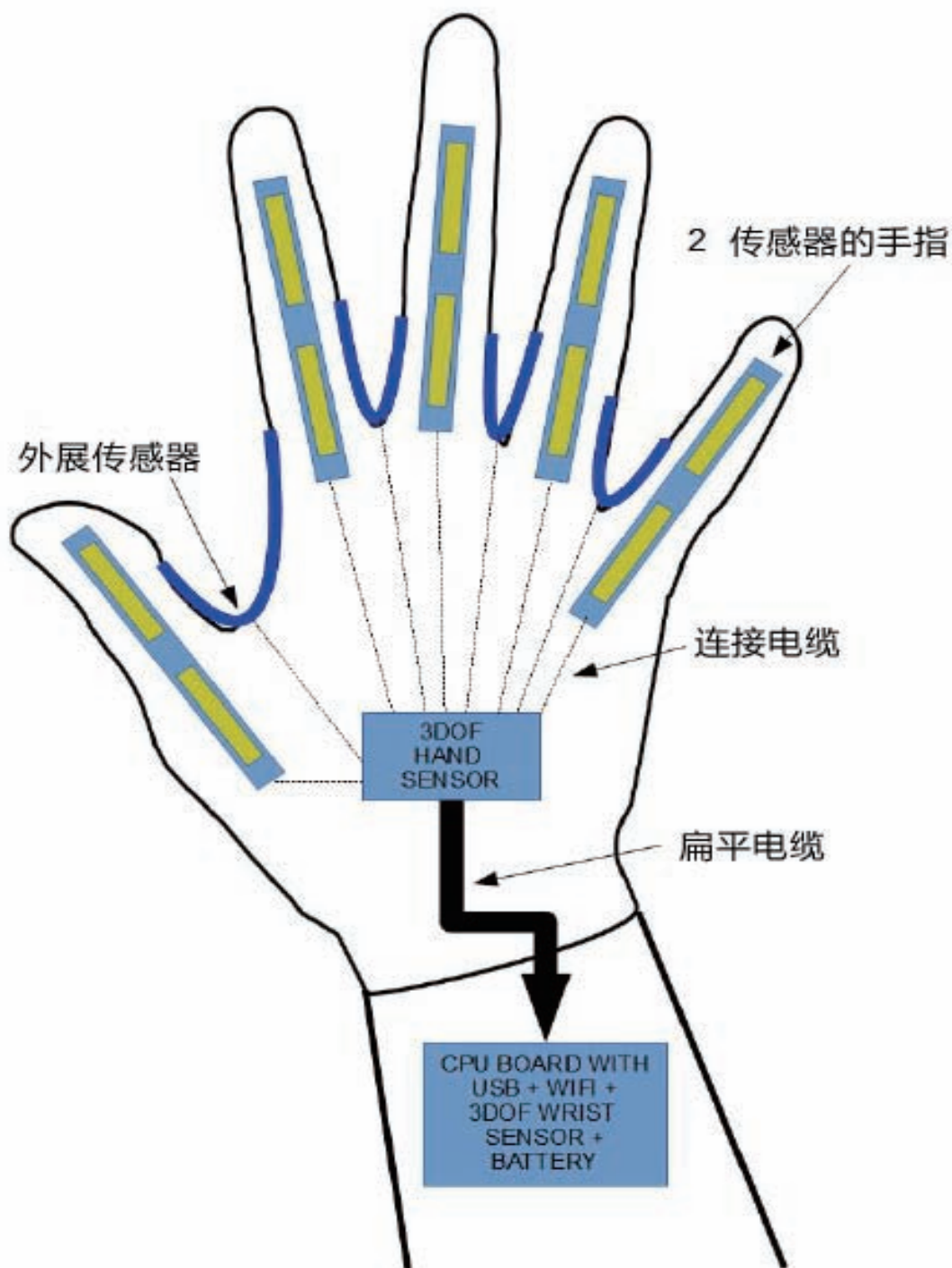


相关链接

Virtual Realities VirtualGlove数据手套

数据手套说明

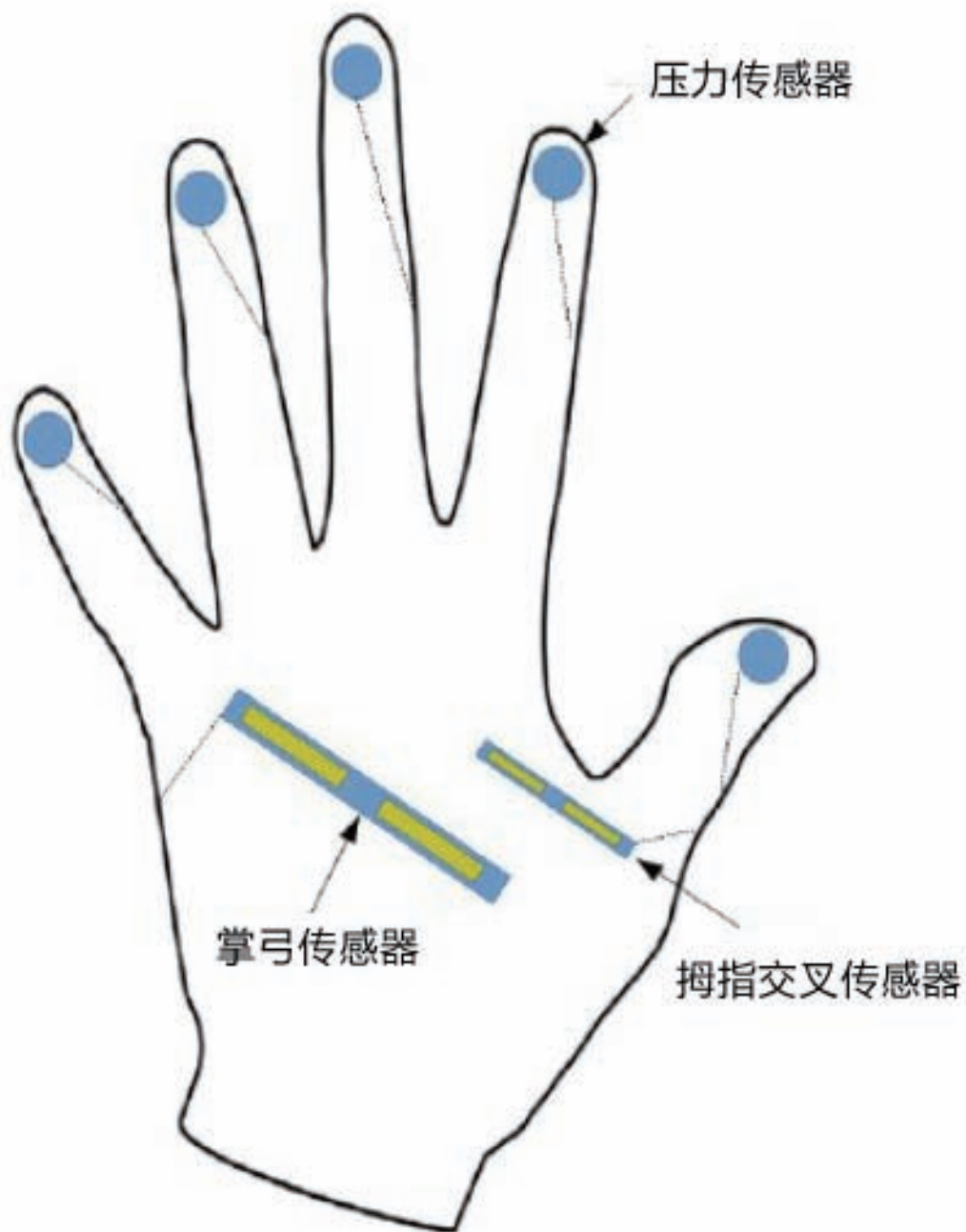
传感器位置 - 顶部



相关链接

Virtual Realities VirtualGlove数据手套

传感器位置 - 底部



虚拟触摸选项可用：

VirtualGlove系统的每个手指上安装振动触觉刺激器，每个刺激器都可以单独编程来改变触觉感应的力量。

相关链接

Virtual Realities VirtualGlove数据手套

硬件描述：

传感器的特性：

- 非常薄的抗弯曲传感器：厚度小于0.35mm；
- 12位ADC采样用于精确检测弯曲；
- 每个手指2个传感器；
- 4个外展角传感器；
- 1个手掌拱传感器；
- 1个拇指对角传感器；
- 5个压力传感器，非常薄：厚度低于0.35；
- 用于手和手腕方向定位的完整9自由度方向传感器（滚动，俯仰和偏航）；该传感器安装一个3轴陀螺仪，一个3轴加速度计和3轴磁力计；

CPU主板特点：

- 32 MHz CPU板，电池供电，具有极低功耗，进行数据加工和传输；
- USB连接器用于有线通信和固件升级；
- 板上WiFi模块用于无线数据通信
- 高性能的锂聚合物电池，用于长时间站立操作（最长4小时）；
- 板上手腕方向定位；

软件特点：

- 数据手套软件管理的修剪和数据采样
- 为软件定制设计完整的SDK
- 提供了一个面向对象模型与一个相应的c++库
- 提供了一个通用的框架构建hand-enabled模拟划痕或将hand-interaction集成到现有的应用程序
- 提供完整的网络支持。用户可以在主机上运行一个应用程序而从另一台机器获取设备数据,允许在不同位置的团队互动
- 为模型导入和第三方可视化软件接口提供一个开放的API。VRML / Cosmo(SGI优化器1.2)实现。
- 提供显著改进的整体结构，具有更好的运行时完整性和更完整的错误处理；
- 提供一套完整的开源应用程序的演示，展示了每个工具包功能如何在你的开发中得以应用；
- 90赫兹运动学标定输出支持快速制作中的实时数据采集；
- 通过手套校准界面提供直观、易于使用的控制；
- 通过在MotionBuilder 界面中显示校准的传感器数据提供了一个熟悉的界面，具有层次结构和约束格式两种格式

相关链接

Virtual Realities VirtualGlove数据手套



相关链接

Virtual Realities VirtualGlove数据手套