



サイバークグラスプ/サイバーフォース



CyberGrasp® CyberForce®

CyberGraspはCyberGloveの上に装着し、各指に「触覚」を与えるフォースフィードバックシステムです。
 CyberGraspは仮想空間で対象物に触れると、各指に抵抗性のフォースフィードバックを加え本当に触れているかのような感覚を得ることができます。また、対象物にめり込まずに握めるように、各指のアクチュエーターに設定が可能で、対象物のサイズや形を感じることができます。
 CyberGraspは3次元位置センサーと組み合わせることで、手の位置や角度を計測し、仮想空間でリアルな手の動きを再現できます。



CyberGrasp

CyberForceは装着の手や腕に対して反力を与えるだけでなく、6自由度の位置と姿勢を出力する事ができるフォースフィードバックシステムです。

CyberGraspのオプションとして設計されたこのシステムは仮想空間で対象物を持ち上げて重さを感じたり、その抵抗を感じることができます。



CyberForce

仕 様		
項目	CyberGrasp	CyberForce
力量	各指最大 12N	最大8.8N、最小6.6N
分解能	—	位置:6mm~7mm 角度:0.09°
動作範囲	約半径1m	150Hz(最速)
重量	350g(CyberGloveを除く)	約8.6kg(CyberGraspを除く)
インタフェース	イーサネット/RS232-C	イーサネット

CyberGraspおよびCyberForce(TM)は米国CyberGloveSystems社の登録商標です。

【製品に関する問合せ先】

株式会社ソリッドレイ研究所

〒221-0835 横浜市神奈川区鶴屋町2-20-1

T E L 045-324-6841 F A X 045-324-6925 E-mail:pro@solidray.co.jp

