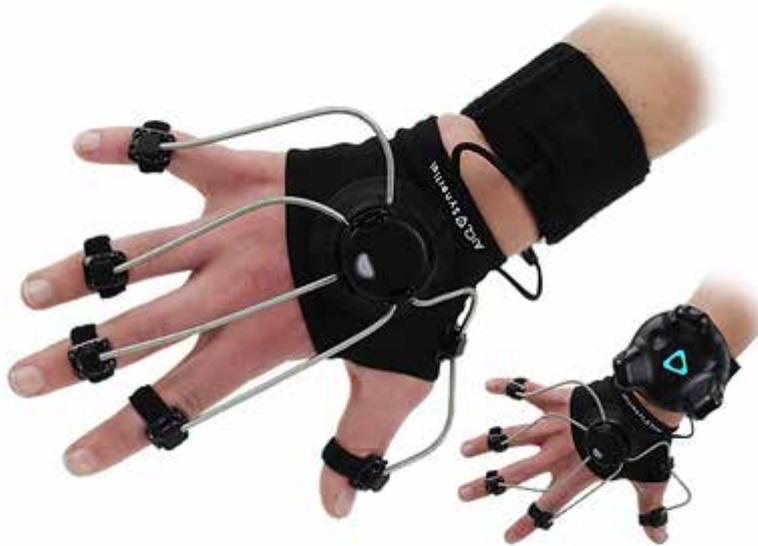
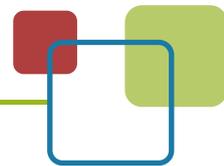


Synertial EXO 数据手套



Synertial EXO 数据手套

相关链接



产品简介

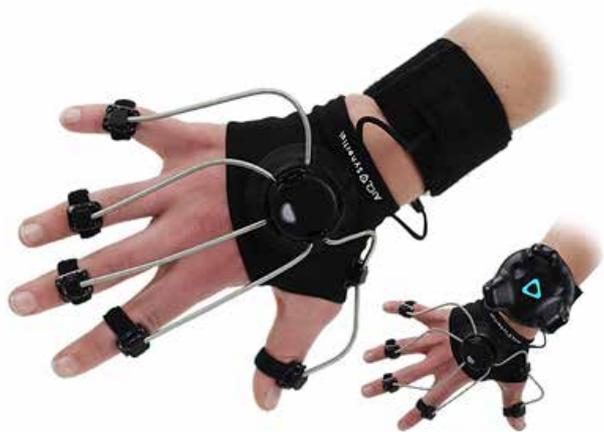
Synertial EXO 数据手套

经济实惠, 超高精度

Exo-Glove是数据收集最精确、安装最快速的手套, 适用于PSH数字工厂、机器人远程操控、VR和高端动画制作等领域。

超乎想象的精确

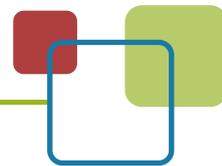
- 通过最新的“Ring System”实现每个手指的高自由度。
- 使用扫描器提取精确的手指数据信息
- 指尖可自由打字或使用设备, 没有限制
- 可记录所有手指的真实运动数据
- 工业级别的前臂传感器
- 支持SD卡长达40个小时的数据记录
- 具有通用SDK
- 可输出CSV、FBX或BVH格式文件
- 支持Unity实时3D, UE4, MoBu&Tecnomatix插件
- 可按骨骼比例缩放(通过/不通过传感器)
- 最高180帧



支持VIVE追踪器

- 支持佩戴VIVE追踪器
- 6DoF零偏移动捕
- VIVE追踪器与手指传感器同时校准
- 可通过蓝牙和WiFi连接
- 可同步多只手套和VIVE设备
- 能够实现快速校准





产品规格

传感器规格	
电压范围	3.3~5V
工作电压	3.3V
电流消耗	18mA
加速计范围	±8g
陀螺仪范围	±2000°/s
传感器反馈率	
陀螺仪旋转矢量	1000次/s
旋转矢量	400次/s
重力次数	400次/s
线性加速度	400次/s
加速计	500次/s
陀螺仪	400次/s
磁力计	100次/s
Hub规格	
电源	
电压范围	3.3~5V
工作电压	3.3V
数据传输	
蓝牙(无WiFi连接时) *Hub中的蓝牙模块随WiFi启用而禁用 *蓝牙范围5米半径	MtM+Technology M905, Bluetooth 5.0
WiFi(需插加密狗) *WiFi距离与电脑配置相关	* 2.4G 支持802.11b/g/n *最高支持65Mbps下载速度
储存	
无可移动闪存	1GB (8传感器, 120fps, 大约20小时)
协议	
协议	CE, FCC (M905)
尺寸	
外部	25.4mmx5.5mm
基础	35mmx3.2mm
组合	35mmx8.7mm
总尺寸	
加密狗	33mmx11.3mm
Hub+加密狗	35mmx12.3mm

虚拟现实产品供应商

3D/VR PRODUCTS ONLINE SUPERMARKET

产品全面 | 价格透明 | 服务及时

作为亚洲地区超大虚拟现实、增强现实、视觉仿真软件及硬件产品的首选网络经销商，我们的目标是将SouVR建设成产品全面、价格透明、服务及时的VR产品网上超市。

SouVR的核心团队有着超过十年的VR产品营销和推广经验，已在包括研发、教育、自动化、航空航天、军事、医疗、石油天然气、数字艺术、广播及安全等领域服务过上千客户。

SouVR坚持公开、公正、合理、透明和本土化的服务理念，不断的深入与虚拟现实原厂的合作关系，旨在为大中华区客户提供真实、有效、全面的虚拟现实产品和服务。截止到目前，SouVR共有20个大类，51个小类，共2000多个产品，几乎囊括了全球所有的3D/VR产品。在此基础上，SouVR联合欧美虚拟现实原厂举办的“3D/VR产品展示季”活动，让中国客户零距离体验到新鲜、刺激、逼真的虚拟现实产品及技术，并赢得欧美原厂、业内专家和广大客户的一致好评。与此同时，SouVR还推出了《虚拟现实产品大全》，其产品种类、型号、价格等各种数据的对比，一目了然，使客户能够快速、准确的选择所需要的产品。

我们的产品线



- | 立体显示器
- | 立体投影机
- | 立体拍摄
- | 数字头盔
- | 立体视频眼镜
- | 液晶快门立体眼镜
- | 手持式立体双目镜
- | 数据手套
- | 3D输入设备
- | 多点触控系统
- | 投影系统
- | 动作捕捉系统
- | 位置追踪器
- | 眼动仪
- | 力反馈设备
- | 3D扫描器
- | 3D打印机
- | 解决方案
- | 虚拟现实软件

联系我们

北京搜维尔科技有限公司

SouVR中国站：<http://www.souvr.com> / www.souvr.cn

SouVR国际站：<http://en.souvr.com>

电话：010-50951355

手机：13811546370 / 13720091697 / 13720096040
13811548270 / 13811981522/18600440988
13810279720 / 13581546145

地址：北京市海淀区中关村软件园二期14号楼君正大厦
B1-103

