

CyberGlove® IV数据手套

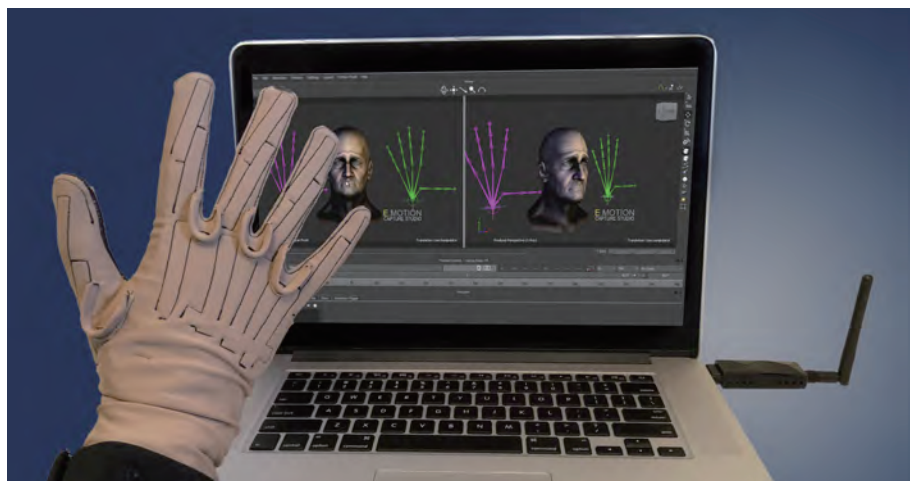
新一代CyberGlove IV使用全新简化的工业设计，拥有强大的物理可动性并配备全新改进具有专利权的HyperSensor™无线专利技术，可满足机器人控制、动作捕捉和图形动画行业的多种需求。是市场中手部捕捉的终极解决方案。

次世代无线数据手套技术

全新的CyberGlove IV数据手套可满足各种手部和手指动作捕捉需求，包括动画、游戏开发、娱乐、军事模拟、康复、研究、机器人控制等。CyberGlove IV具有在大空间内进行无线、快速、可靠数据传输等多种优势，其精简的工业设计、强大的物理可动性与全新升级的HyperSensor™无线专利技术，可为更广泛的应用提供手部动作捕捉解决方案。

CyberGlove Systems拥有30多年专业经验与历史的独有柔性传感器技术的应用使得CyberGlove IV更加可靠。此外由于

CyberGlove Systems此次对HyperSensor专利技术进行了重大改进，由CyberGlove IV所捕捉的手部运动数据将变得更加干净、精确且可重复使用。



全新的HyperSensor专利技术提供了更好的连接性和更大的使用范围。

技术特征

- **HyperSensor技术** - 新型蓝牙无线连接，可实现快速、可靠的数据采集任务。
- **增强的无线范围** - 30+英尺范围可与全身动作捕捉同步工作。
- **12位A-D转换** - 与高分辨率传感器兼容，且不会损失精度。未来将设计支持16位A-D转换能力。
- **工业设计** - 紧凑的外壳设计为CyberGlove IV的佩戴舒适感带来了进一步提升，并有助于减少对于复杂手部动作的干扰。全新的手臂绑带设计非常适合动作捕捉过程中高要求的动作表现，且对动捕演员的阻碍较小。
- **传感器安装选项** - 可在手套上安装相机标记点以实现位置追踪功能。
- **主动式手掌拱形传感器** - 可生成额外的手部运动数据以实现更逼真的动画运动。
- **省电模式** - 可延长电池寿命和录制时间。
- **向后兼容性** - 持续支持现有软件应用程序。



虚拟化身机器人概念模型“MELTANT-α”，由机器人初创公司MELTIN MMI提供，<https://www.meltin.jp/en/>

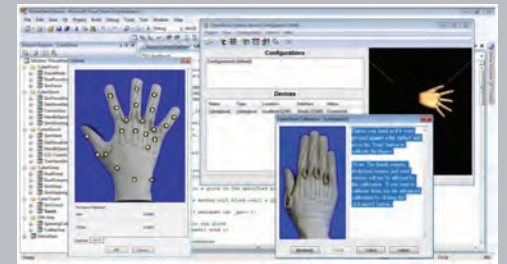
强大的18/22传感器技术

CyberGlove IV采用CyberGlove Systems业界领先的弯曲感应专利技术，使用18 /22个传感器捕获手部与手指的复杂运动。坚固耐用的柔性传感器非常纤薄，在佩戴时不易被感知，且适合重复、长期使用。全新流线型电子设计和氯丁橡胶臂带非常适合动作捕捉过程中具有高要求的运动动作且不会阻碍动捕演员。

规格：

- 传感器数量：18或22
- 传感器分辨率：< 1度
- 传感器重复性：3度（佩戴时的平均标准偏差）
- 传感器线性度：在整个关节范围内最大非线性标准偏差为 0.6%
- 传感器数据速率：高达120条记录/秒
- 操作系统要求：Windows 10或更高
- 无线技术：蓝牙
- 无线通道：16个可配置通道
- 无线范围：30+英尺
- 电池寿命提升

用于无缝集成的VirtualHand软件



- VirtualHand软件开发工具包为有手部参与的虚拟现实和模拟培训应用提供强大的解决方案

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。

作为中国企业，我们立足于中国，力求服务于亚洲VR用户，我们已经与在虚拟现实、增强现实和视觉仿真领域表现卓越的软、硬件制造厂商建立了良好合作关系，将充分利用我们在本地市场丰富的营销和推广经验、良好的客户关系、成熟的销售网络及完善的销售流程体系，强强合作，我们致力于为中国客户提供虚拟现实、增强现实、和视觉仿真领域的品质优良、价格合理的全系列产品。

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

电话：010-50951355

官网网址：<http://www.souvr.com/>