

Le HGlove est un gant haptique à retour d'effort, spécialement conçu pour les interactions manuelles dans les environnements de Réalité Virtuelle et distants.

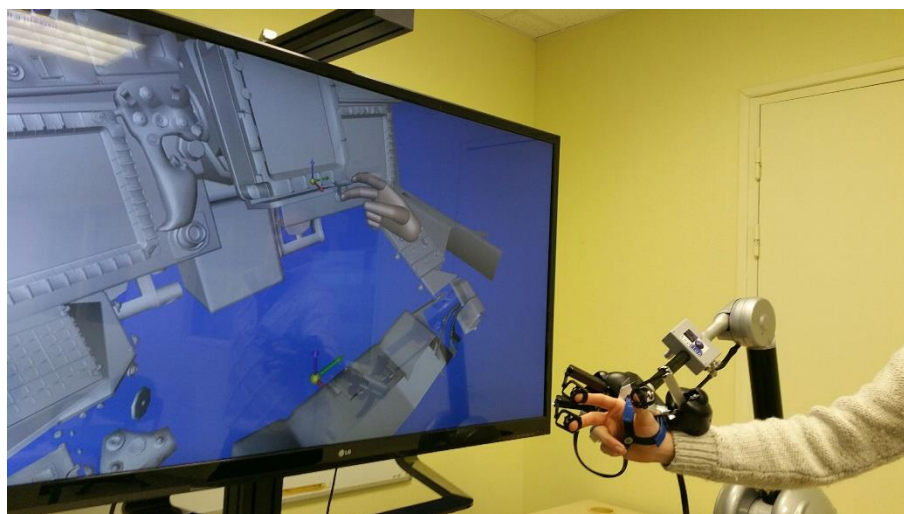
Aujourd'hui, grâce à sa transparence, il permet une interaction fluide avec des robots esclaves distants.

Ses principales applications sont :

- Téléopération
- Étude du geste

Applications à venir :

- Analyse ergonomique
- Etude d'accessibilité
- Etude de montabilité
- Simulation d'assemblage



Disponibilité actuelle : applications robotiques uniquement

Caractéristiques techniques

Le HGlove est le seul système à retour d'effort sur le marché aujourd'hui qui rassemble les caractéristiques suivantes :

- ✓ Retour d'effort sur 3 doigts avec 9 degrés de liberté dont 6 à retours d'effort
- ✓ Possibilité d'adapter le dispositif à différentes tailles de main
- ✓ Niveau maximum d'effort de 12N par doigt (5N en continu), suffisamment élevé pour simuler la manipulation d'objets lourds
- ✓ Poids réduit, utilisable pour des sessions virtuelles prolongées
- ✓ Possibilité de l'attacher à un Virtuose 6D
- ✓ Possibilité de l'attacher à un système Scale1
- ✓ Système de communication Ethernet
- ✓ Interfaçage ROS
- ✓ Kit de développement (API) disponible pour les principaux systèmes d'exploitation

Prochaines étapes

- ✓ Compatibilité étendue avec les principaux logiciels applicatifs du marché, au travers de plug-ins dédiés: ODE, 3DVIA Virtools™, Catia™ V5, Delmia™ V5, Solidworks, 3DExperience/V6, Siemens Tecnomatix, WorldViz Vizard, Classic Jack, etc... Tels que pour les autres dispositifs haptiques Haption
- ✓ Compatibilité avec les systèmes de capture de mouvement: ART, Vicon, Motion Analysis

