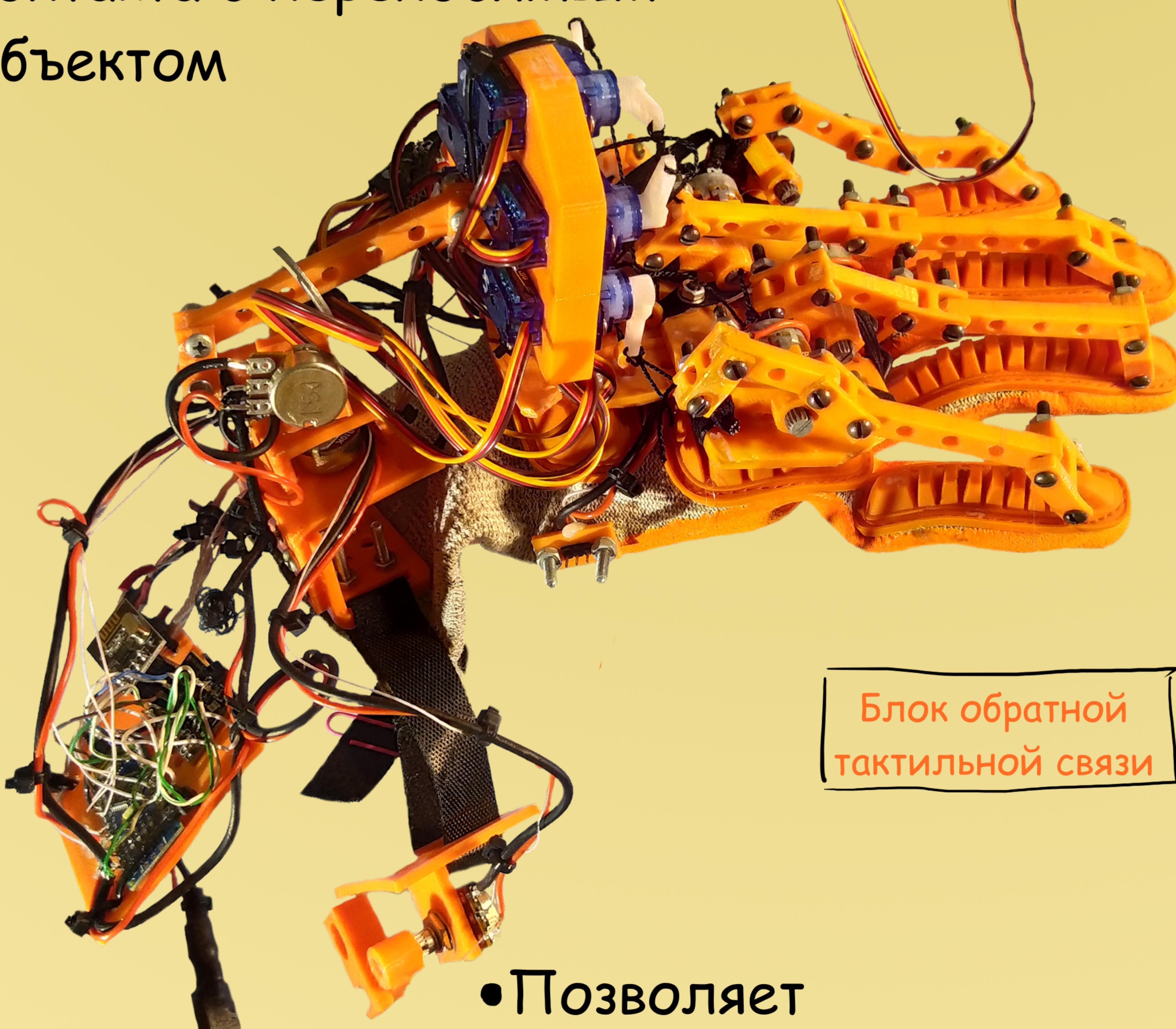


Система управления манипуляторами с обратной тактильной связью

- Нивелирует необходимость постоянного зрительного контакта с переносимым объектом



- Уменьшает вероятность деформации переносимых объектов



- Позволяет производить удалённые операции

- Повышает интуитивность управления

Движковые
резисторы

Arduino
на перчатке

Блок обратной
тактильной связи

Модуль
передачи данных

Модуль
передачи данных

Концевые
выключатели

Arduino на
манипуляторе

Сервоприводы