

Ψ-SynGlove Air · 轻便易用的遥操作手套

为遥操应用的人体工学设计，服务于长期数采与高强度遥操



自研丝滑通用运动控制算法

- 2-21主动自由度的灵巧手或夹爪
- 控制回路延迟 < 50ms
- 控制角度误差 < 0.2°

人体工学强化的轻量化设计

- 重量 < 480g (相比传统 4-5kg 主臂外骨骼方案, 减轻 90%+)
- 新手上手时间 <: 5min
- 连续舒适佩戴时间 (成年男性): 24h
- 单手套穿戴时间: <10s

完整开发生态, 为算法而生

- C++/Python接口, 支持 ROS/ROS2
- 配套数据收集上位机API/软件, 遥操数据易收集
- 支持Isaacgym、IsaacLab、Mujoco, 提供标准USD/URDF
- 支持固件升级迭代

外骨骼手 (硬件)			
尺寸	18×18×18 (cm)	支持获取量	能够捕获21个自由度的人手全手运动信息, 从向下兼容多种不同主动自由度的灵巧手
重量	<200g	穿戴时间	<10s
电位计和总线舵机测量误差	2%	手腕追踪精度	静态<1mm, 动态0.8-1mm
传动方式	外骨骼	手腕续航	7.5h
响应频率	>1000Hz	手腕视场角	240°
稳定工作时长	>7天	串流支持	支持本地部署与SteamVR串流
连接方式	有线、无线		
软件适配			
支持平台/系统	Linux/ROS/ROS2	二次开发	
自动标定程序	√	仿真	ROS1/ROS2/URDF