

<b>Nome (Tipo) apparecchiatura</b>	Dispositivo tattile
<b>Fornitore</b>	MANUS VR
<b>Costruttore</b>	MANUS VR
<b>Modello</b>	Prime Haptic
<b>Descrizione breve</b>	
<p>Dispositivo aptico (guanto) di fascia medio-alta, altamente configurabile per simulare interazioni con oggetti virtuali aventi differenti forme e materiali, completo di software per la gestione e calibrazione del dispositivo</p>	
<b>Website</b>	
<p><a href="https://manus-vr.com/prime-haptic-gloves/">https://manus-vr.com/prime-haptic-gloves/</a></p>	
<b>Altre caratteristiche / funzionalità disponibili</b>	
<ul style="list-style-type: none"> <li>•Haptic glove with linear resonant actuators</li> <li>•Providing haptic signals depending on the type of material and how much virtual force is applied</li> <li>•Haptic feedback fully customizable in the user interface, with integrated material editor and adjustable signal strength, frequency and resonance</li> <li>•Software suite and driver for managing and calibrating gloves (storing of personal calibration profiles)</li> </ul> <p>Specifiche:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>•Precisione sensori dita: +/- 3 gradi</li> <li>•Ripetibilità sensori dita: &gt; 1000000 movimenti</li> <li>•Precisione orientamento sensori: +/- 3 gradi</li> <li>•Frequenza di aggiornamento: 240 Hz</li> <li>•Latenza 5 ms</li> <li>•Comunicazione: frequenza 2.4 GHz</li> </ul>	
<b>Riferimento scientifico</b>	Colombo Giorgio - giorgio.colombo@polimi.it
<b>Riferimento operativo</b>	Colombo Giorgio - giorgio.colombo@polimi.it
<b>Modalità di gestione</b>	Gruppo di Ricerca
	