

Omega.7



由于独特的抓取动作的扩充，Omega.7成为最具有通用性的触觉装置。它的终端受动器能够满足人手自然运动范围的要求，并与双手遥操作控制台的设计相兼容。全重力补偿和无漂移校准相结合有利于提高准确性和用户的舒适性。Omega.7制造于瑞士，是为满足对性能和可靠性都有苛刻要求的应用所专门设计的。

Omega.7在广泛的应用中提供三维力反馈和主动抓取动作，包括：

- > 医疗和空间机器人
- > 微型和纳米机器人
- > 远距离操纵控制台
- > 虚拟仿真
- > 培训系统
- > 研究



Omega.7

工作空间	平移	Ø 160 x 110 mm
	旋转	240 x 140 x 180 deg
	抓取	25 mm
力	持续力	12.0 N
	抓取力	±8.0 N
分辨率	直线位移	<0.01 mm
	角度	0.09 deg
	抓取	0.006 mm
刚度	闭环反馈环	14.5 N/mm
规格	H x W x D	270 x 300 x 350 mm
接口	标准	USB 2.0
	刷新频率	可达到 8 KHz
	通用电源	110 V – 240 V
操作平台	Microsoft	Windows XP / Vista / 7
	Linux	kernel 2.6 / 3.0
	Apple	OS X 10.5 / 10.6
	QNX	Neutrino 6.3 / 6.4 / 6.5
	tenAsys	INtime 4.0
软件开发包	触觉软件库	
	机器人软件库	
结构	基于delta的并联动力学结构	
	以手为中心的解耦旋转	
	主动的重力补偿	
校准	自动校准	
	无漂移	
用户输入	力反馈可编程按钮	
安全性	速率监控	
	电磁阻尼	
可选择	左手 / 右手	



中国 北京 海淀信息路26号405室 100085
Rm.405, No.26# Xinxu Rd., Haidian District, Beijing, China 100085
+86 10 6298 7331

中国 上海 浦东新区 建中路235号 201203
No.235#, Jianzhong Rd., Pudong New District, Shanghai, China 201203
+86 21 6131 9945

www.redjbird.com