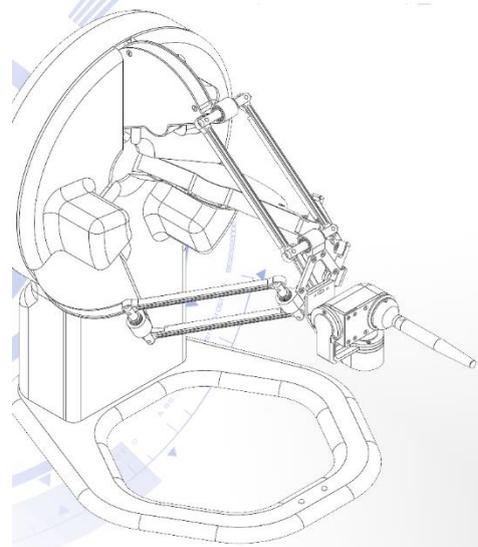


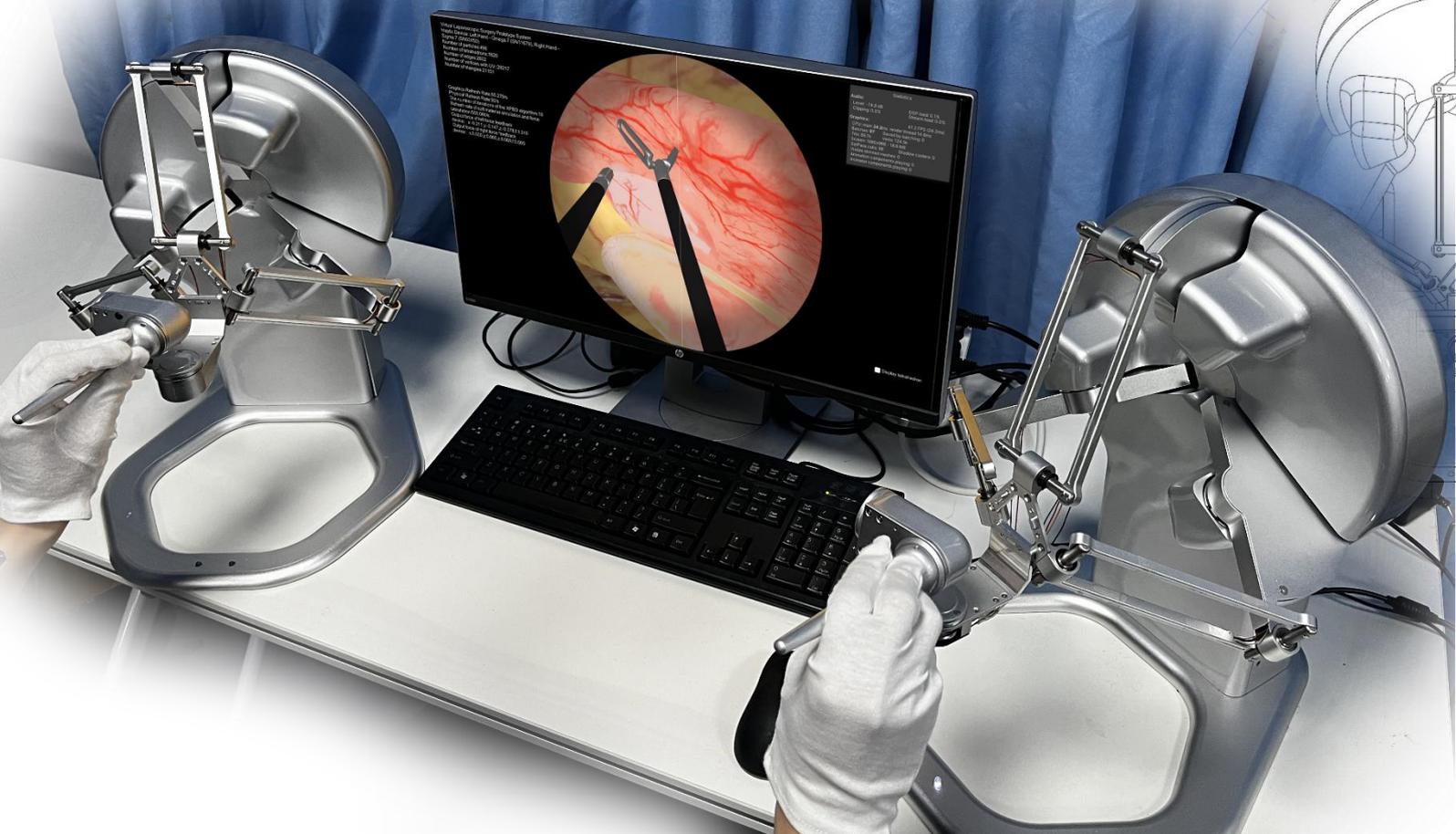


# IntelliHaptic 力反馈器

## 简介



IntelliHaptic智能触觉六自由度力反馈器，能够将力觉、触觉与VR相结合，实现VR交互的手眼协调与精准操作，带来身临其境的力反馈互动体验。研发团队突破了快速精确定位、动态重力补偿、高帧频力觉刷新等关键技术，形成多项核心发明专利。经过多次设计迭代，结构与外观设计新颖，主要技术指标达到国际领先水平，已在临床医学训练、机器人遥操作、虚拟仿真实验教学等领域获得重要应用。



IntelliHaptic 力反馈设备

广州华生仿真科技有限公司



IntelliHaptic.advance

力反馈设备

广州华生仿真科技有限公司

## IntelliHaptic 力反馈器



### 高灵敏度位姿捕捉

6个高精度编码器灵敏捕捉手部位置和姿态



### 高精度高刷新率力觉输出

提供空间3自由度高分辨率和高频变化的力觉输出



### 性能安全稳定

看门狗时刻监控运行系统，对超速，输出力过大等情况，自动锁定力反馈，保护人员和设备



### 自动校准

调试程序简单易操作，设备上电直接使用，无需手动校准



### 丰富的二次开发库

提供简单易用的API接口函数，方便在主流开发引擎中进行二次开发，提供Unity快速开发插件

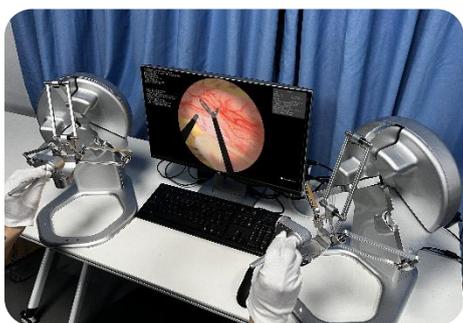


### 丰富多样的应用场景

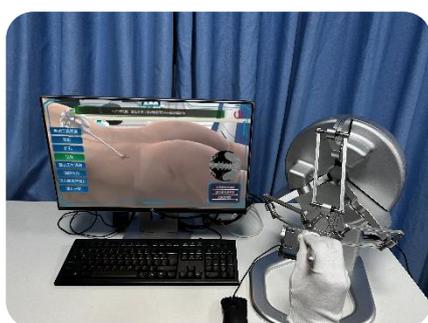
提供医疗、机器人领域的简单应用场景，一键使用

## 训练、遥操应用

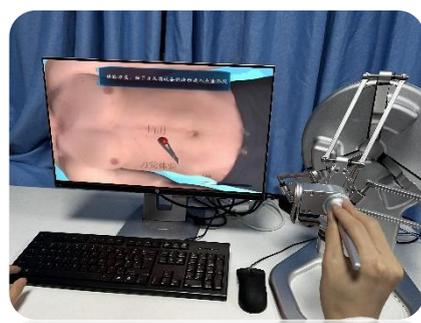
### 医学训练



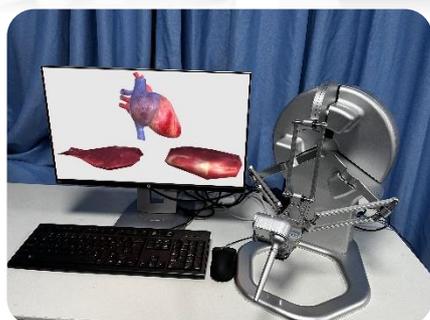
腹腔镜训练



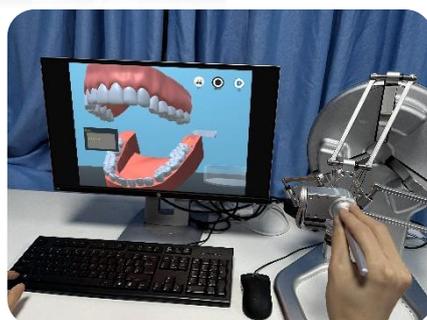
椎间盘内窥镜训练



伤口换药训练



解剖认知与穿刺训练

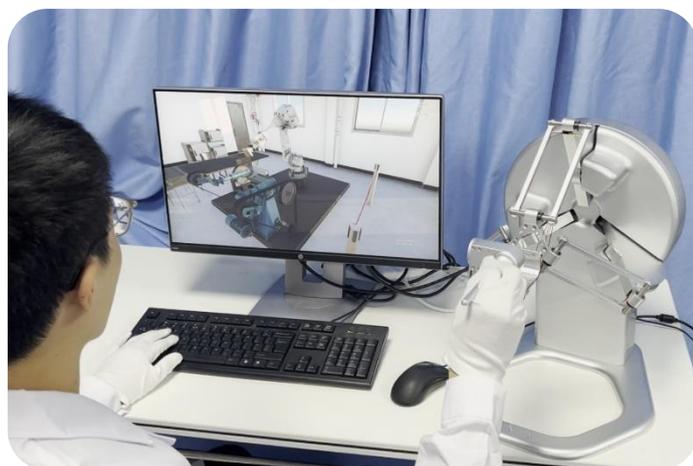


智齿拔除训练

### 机器人力反馈遥操作



协作机器人力反馈遥操



加工机器人虚拟示教遥操

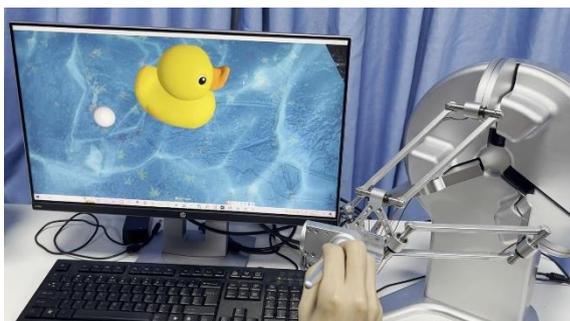


工业机器人力反馈遥操

# 各类应用



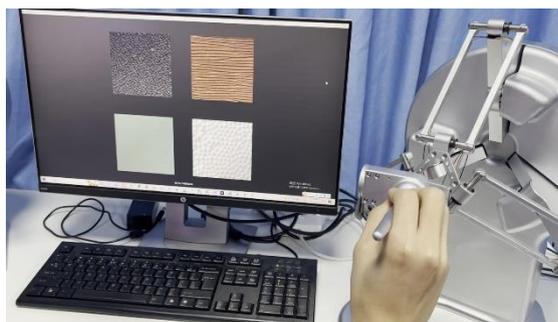
牙科内窥镜应用



液体阻尼、碰撞应用



穿刺应用



表面纹理应用

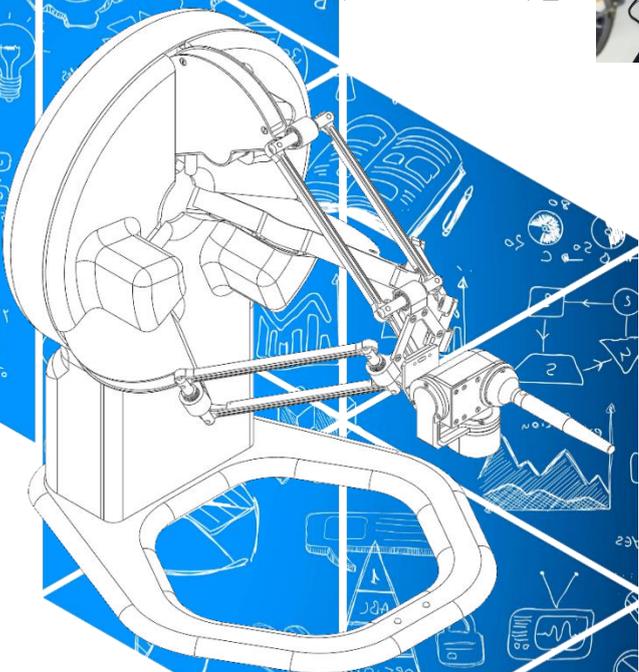


绘画应用

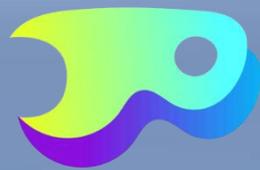
## 联系方式

联系人：倪博士

手机/微信：15876591254



# 技术指标



PEANUT  
华 | 生 | 科 | 技

工作空间	平移	190x190x170mm
	旋转	280x160x280deg
力	持续力	8N
分辨率	位移精度	0.01mm
	旋转精度	0.004°
刚度		8.0N/mm
刷新频率		4kHz
接口	USB	USB2.0
	电源	220V AC转24V DC
操作平台	Microsoft	Windows 7/8/10/11
	Linux	全部
API接口	Windows	IntelliHapticForceDeviceAPI.dll
	Linux	IntelliHapticForceDeviceAPI.so
软件包	Unity3D	IntelliHapticApplication.unitypackage
结构	混联式机构基于Delta并联机构，与末端串联旋转机构解耦连接，具有主动重力与惯性补偿功能	
校准	采用绝对编码器，无需手动校准	
用户输入	末端手柄有一个可编程按钮	



## IntelliHaptic 力反馈器

- 支持全套软硬件定制方案
- 快速响应与超长维护期
- AR/VR/MR技术支持

广州华生仿真科技有限公司

<https://www.peanutsim.com>