

グローブ型圧力分布センサ

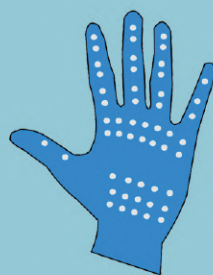


センサは、布製（ファブリック）で手にぴったりとフィットするように手袋の内側に入れることができます。

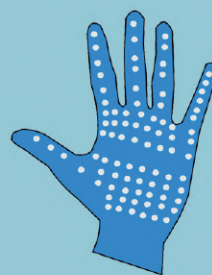
各グローブには、携帯機器（スマートフォンやタブレット）とBluetooth通信をするコントローラが接続されています。このため、データ取得はグローブ間で同期され、ダイナミックな計測実験中に直接データを取得することが可能です。

取得したデータはPCに取り込み、専用のTS (Tactilus Scientific) 10ソフトウェアを使って分析することができます。

コントロールユニットはコネクタを介してセンサーに接続され、異なるセンサーサイズに対応します。通常、センサーサイズはS、M、Lの3種類です。



センサ数40



センサ数64

センサの技術仕様

センサタイプ	フレキシブルファブリック抵抗式
センサ数	40センサ、64センサ
グローブサイズ	S、M、L
精度	±10%
圧力レンジ	0~2.1kg/cm ²

コントローラの技術仕様

電源	3.7V充電式バッテリー
サンプリングレート	50Hz
通信	Bluetoothワイヤレス

