

系统示意

Vive头盔：



Vive追踪器：



操作机构

实时采集操作者手部绝对坐标

执行机构

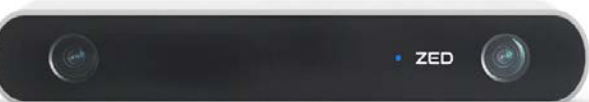


Dobot机械臂：

操作者手部动作反映在Dobot末端空间位置
和双目相对位置与操作者手眼一致



多自由度双目支架
保证双目摄像头指向和
操作者头部一致



双目摄像头实时采集图像信息

实时全景图像拼接技术不成熟且耗费计算资源
三维场景重构算力要求很高且不能保证实时性

显示当前场景三维图像

获得操作者头部朝向

采集操作者头部绝对坐标