

SmarAct Hand Controller

Der universelle SmarAct Hand Controller ist für die manuelle Bedienung von Positioniersystemen mit bis zu sechs Freiheitsgraden wie dem [SmarPod](#), [TriPod](#) oder anderen SmarAct [Positioniersystemen](#) konzipiert. In Verbindung mit der [SmarPod GUI](#) oder der [Motion Control GUI](#) Anwendung ermöglicht er die sofortige manuelle Steuerung der Positionierer.



Ein Software-Entwicklungskit ermöglicht die Integration des SmarAct Hand Controllers in Ihre eigenen C/C++-, Python- und LabVIEW™-Programme. Mit Handcontrollern als zusätzlichen Eingabegeräten können Ihre Software-Benutzer Positionierer bewegen und andere steuerbare Variablen auf direktere und intuitivere Weise als mit Maus und Tastatur bedienen. Code-Beispiele für alle unterstützten Programmiersprachen sind enthalten.

Der SmarAct Hand Controller wird über USB an den PC angeschlossen, auf dem die Steuerungssoftware läuft - z. B. [SmarPod GUI](#) oder [Motion Control GUI](#) - und bietet sechs Drehknöpfe zur Steuerung der einzelnen translatorischen und rotatorischen Freiheitsgrade. Außerdem können Sie damit Posen oder Positionssätze speichern und einfach abrufen.

Die universelle Handsteuerung von SmarAct für Positioniersysteme mit bis zu sechs Freiheitsgraden.