

**Исследования по разработке контроллера общего назначения:
Создание адаптивного контроллера в виде перчатки, основанного на
анализе данных о пространственном положении руки**

Целью работы является создание адаптивного контроллера в виде перчатки, основанного на анализе данных о пространственном положении руки.

В рамках проекта разрабатываются: математическая модель конвертации изменения показаний датчиков пространственного положения руки в изменение положения виртуального объекта (курсора), прототип устройства захвата движения руки в виде перчатки и алгоритм, реализующий математическую модель на базе одного из микроконтроллеров. Работа включает апробацию изобретения и отладку алгоритма и математической модели на экспериментальных данных.