

# Система управления манипуляторами с обратной тактильной связью

- Нивелирует необходимость постоянного зрительного контакта с переносимым объектом

- Уменьшает вероятность деформации переносимых объектов

- Повышает интуитивность управления

- Позволяет производить удалённые операции

