

1. Record Nr.	UNINA9910346711903321
Autore	Bierbaum Alexander
Titolo	Haptische Exploration von unbekanntem Objekten mit einer humanoiden Roboterhand
Pubbl/distr/stampa	KIT Scientific Publishing, 2012
ISBN	1000027025
Descrizione fisica	1 electronic resource (VI, 199 p. p.)
Lingua di pubblicazione	Tedesco
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Sommario/riassunto	In dieser Arbeit wurden Methoden und Anwendungen der autonomen, haptischen Exploration von unbekanntem Objekten mit einer humanoiden Roboterhand untersucht. Es wurde ein Explorationsverfahren entwickelt, mit dem ein Roboter haptische Objektmerkmale erfassen kann. Als wichtige Anwendungen wurde die Planung von möglichen Griffen auf Grundlage der Explorationsdaten untersucht, sowie eine zur Klassifizierung und Erkennung geeignete Objektrepräsentation.