

|                         |  |
|-------------------------|--|
| 1. Record Nr.           | UNINA9910346899003321  |
| Autore                  | Osswald Dirk   |
| Titolo                  | Steuerungssysteme anthropomorpher Roboterhande fur humanoide Roboter   |
| Pubbl/distr/stampa      | KIT Scientific Publishing, 2012  |
| Descrizione fisica      | 1 online resource (XXVII, 219 p. p.)   |
| Lingua di pubblicazione | Tedesco  |
| Formato                 | Materiale a stampa   |
| Livello bibliografico   | Monografia   |
| Sommario/riassunto      | Die entwickelte Steuerung einer anthropomorphen Roboterhand ermöglicht Robotern sicheres Greifen, einfaches Manipulieren sowie Gestikulieren. Die entworfene Steuerungsarchitektur verwendet flexible Konzepte, wie z.B. Greifskills zur Bewegungssteuerung. Diese ermöglichen die dynamische Reaktion auf Umgebungseinflüsse. Zur Koordination werden erweiterte Petri-Netze eingesetzt, um Aktivitäten, Abfolgen, Ereignisse und Parallelität von Bewegungen formal und trotzdem anschaulich zu beschreiben. |