

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 Umgebungseinflusse. Zur Koordination werden erweiterte Petri-Netze eingesetzt, um Aktivitäten, Abfolgen, Ereignisse und Parallelität von Bewegungen formal und trotzdem anschaulich zu beschreiben.