

| | |
|-------------------------|--|
| 1. Record Nr. | UNINA9910346901403321 |
| Autore | Haase Thomas |
| Titolo | Greifplanung und Greifskills für reaktives Greifen |
| Pubbl/distr/stampa | KIT Scientific Publishing, 2011 |
| ISBN | 1000024291 |
| Descrizione fisica | 1 online resource (180 p. p.) |
| Lingua di pubblicazione | Tedesco |
| Formato | Materiale a stampa |
| Livello bibliografico | Monografia |
| Sommario/riassunto | Im Rahmen der vorliegenden Arbeit wird auf Basis reaktiver Greifskills ein manipulationsunabhängiges Ansteuerungskonzept entwickelt, das Mehrfingergreifer intuitiv und für einen breiten Anwenderkreis handhabbar macht. Dabei bilden reaktive Greifskills die notwendigen übergeordneten und assistierenden Fähigkeiten ab und werden beispielhaft anhand taktiler Sensoren dargestellt. Parallel dazu werden Grundlagen zur Greifplanung ausgearbeitet und ihr Zusammenhang zu reaktiven Greifskills erläutert. |