

1. Record Nr.	UNINA9910346905603321
Autore	Vahrenkamp Nikolaus
Titolo	Bewegungsplanung und sensorgestützte Ausführung für das Greifen auf humanoiden Robotern
Pubbl/distr/stampa	KIT Scientific Publishing, 2011
ISBN	1000022515
Descrizione fisica	1 online resource (VII, 208 p. p.)
Lingua di pubblicazione	Tedesco
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Sommario/riassunto	Zielsetzung dieser Arbeit ist die Untersuchung, Entwicklung und Realisierung von Algorithmen zur Planung und Ausführung von Greif- und Manipulationsaufgaben auf humanoiden Robotern. Die hierzu entwickelten Methoden ermöglichen die Planung kollisionsfreier Bewegungen für ein- und zweiarmige Aufgabenstellungen sowie deren sensorgestützte Ausführung.