

|                         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|-------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1. Record Nr.           | UNINA9910346911303321                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| Autore                  | Milighetti Giulio                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| Titolo                  | Multisensorielle diskret-kontinuierliche Überwachung und Regelung humanoider Roboter                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Pubbl/distr/stampa      | KIT Scientific Publishing, 2010                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| ISBN                    | 1000019796                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| Descrizione fisica      | 1 online resource (XVI, 232 p. p.)                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Collana                 | Karlsruher Schriften zur Anthropomatik / Lehrstuhl für Interaktive Echtzeitsysteme, Karlsruher Institut für Technologie ; Fraunhofer-Inst. für Optronik, Systemtechnik und Bildauswertung IOSB Karlsruhe                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| Lingua di pubblicazione | Tedesco                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Formato                 | Materiale a stampa                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Livello bibliografico   | Monografia                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| Sommario/riassunto      | In der vorliegenden Arbeit wird für eine neue Klasse von humanoiden Robotern ein generisches zweischichtiges diskret-kontinuierliches Regelungskonzept vorgestellt, welches eine operative multisensorielle Überwachung des Roboterumfeldes hinsichtlich störungsbedingter Abweichungen vom geplanten Bewegungsablauf beinhaltet und in der Lage ist, entsprechend zu reagieren. Auf der Grundlage des vorgeschlagenen Konzepts wurden verschiedene perzeptorisch geregelte Grundgeschicklichkeiten implementiert. |