

Feedback till användare

Användare böjer finger i handske

Töjningsresistor ändrar resistans.

Input

Om högre än fördefinierad gräns stoppas vidare rörelse

Värde omvandlas till lämplig PWM-signal

Värdet på resistansen avläses och skickas vidare

Databehandling och kommunikation

Servo vrider sig till önskat läge s.a hand imiterar input

Trycksensor på finger meddelar kontaktryck

Robothand