

1. Användare böjer finger i handske

Nej

2. Signal från flexresistor avläses och skickas till robothanden

Ja

3. Signalen behandlas och omvandlas till styrsignaler

5. Kontakt med objekt?

Nej

4. Servo rör sig till önskat läge.

6. Är objektet känt?

Ja

7. Reglera trycket till referenstryck.

Ja

8. Vill användaren släppa?

Nej