

1. Användare böjer finger i handske

2. Flexresistor ändrar resistans

3. Ändringen avläses och skickas vidare

5. Servo vrider sig till önskat läge

4. Ändringen omvandlas till lämplig PWM-signal

6. Kontakt med objekt?

7. Ansätt lämpligt kontakttryck

8. Vill användaren släppa?

Nej

Ja

Nej