

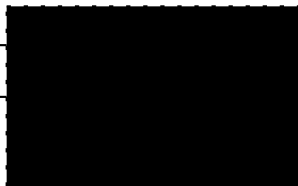
Rörelseåtföljning

Böj finger i handske

Spänning tolkas som
fingrets vinklar.

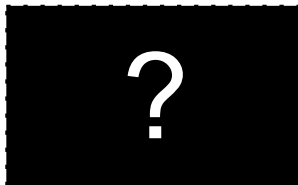
Vinklarna görs om till
servovinklar.

Servona rör sig



Vid visst tryck
mellan finger och
kontaktyta.

Spännings förändring används
för reglering av tryck



Robotfinger ökar/
minskar tryck i
grepp.

Robotfinger följer
handskens rörelse

Reglering av greppkraft