

1. Användare böjer finger i handske

2. Signal från flexresistor avläses och skickas till robothanden

3. Signalen behandlas och omvandlas till styrsignaler

5. Kontakt med objekt?

4. Servomotor rör sig till önskat läge.

6. Är objektet känt?

7. Begränsa trycket till referenstryck.

8. Vill användaren släppa?

Nej

Nej

Ja

Ja

Ja

Nej