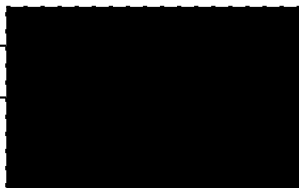


Böj finger i handske

Spänning tolkas som
fingrets vinklar.



1

Vinklarna görs om till
servovinklar.



2

Servona rör sig



3

Robotfinger rör sig