

	<p>Objekt: Dreifingergreifer mit Tastsensoren</p> <p>Museum: Heinz Nixdorf MuseumsForum Fürstenallee 7 33102 Paderborn 05251-306600 AWegener@hnf.de</p> <p>Sammlung: KI und Robotik</p> <p>Inventarnummer: E-2001-0116</p>
--	--

## Beschreibung

Für viele industrielle Aufgaben genügen Zweifingergreifer. Doch Ziel der Robotikforschung ist es, auch geschicktere und der menschlichen Hand ähnelnere Greifer zu gestalten. Dieser Greifer war einer der ersten in Deutschland, der durch die Anordnung der drei Finger auch unregelmäßig geformte Körper fassen konnte. Taktile Elemente an den Fingerspitzen erlauben die Druckkraft auf Objekte einzustellen.

## Grunddaten

Material/Technik:

Metall

Maße:

HxBxT: 50 x 25 x 25 cm; Gewicht: 25 kg

## Ereignisse

Hergestellt

wann

1985-1992

wer

Technische Universität Darmstadt

wo

Darmstadt

## Schlagworte

- Greifhand
- Roboter
- Roboterhand