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

Beschreibung

Für viele industrielle Aufgaben genügen Zweifingergreifer. Doch Ziel der Robotikforschung ist es, auch geschicktere und der menschlichen Hand ähnlichere 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