

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

Description

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

Basic data

Material/Technique:	Metall
Measurements:	HxBxT: 50 x 25 x 25 cm; Gewicht: 25 kg

Events

Created	When	1985-1992
	Who	Technische Universität Darmstadt
	Where	Darmstadt

Keywords

- Greifhand
- Robot
- Roboterhand