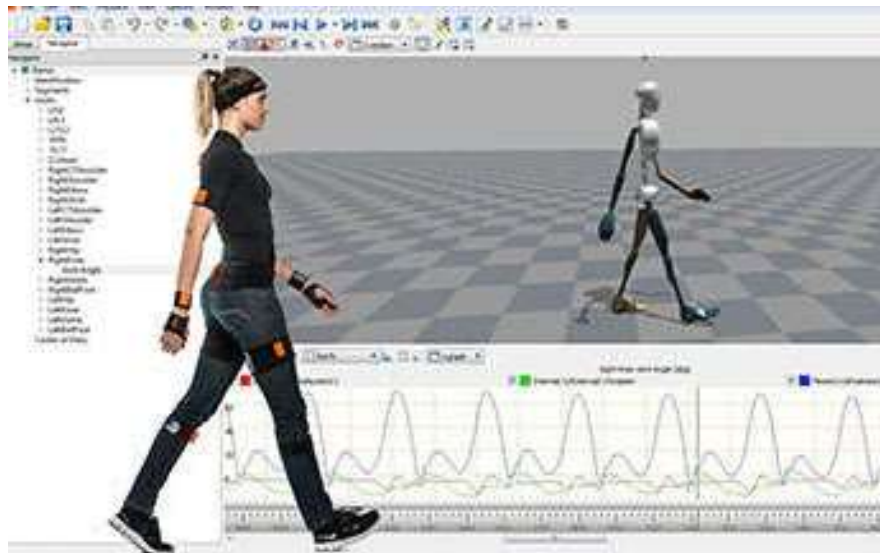
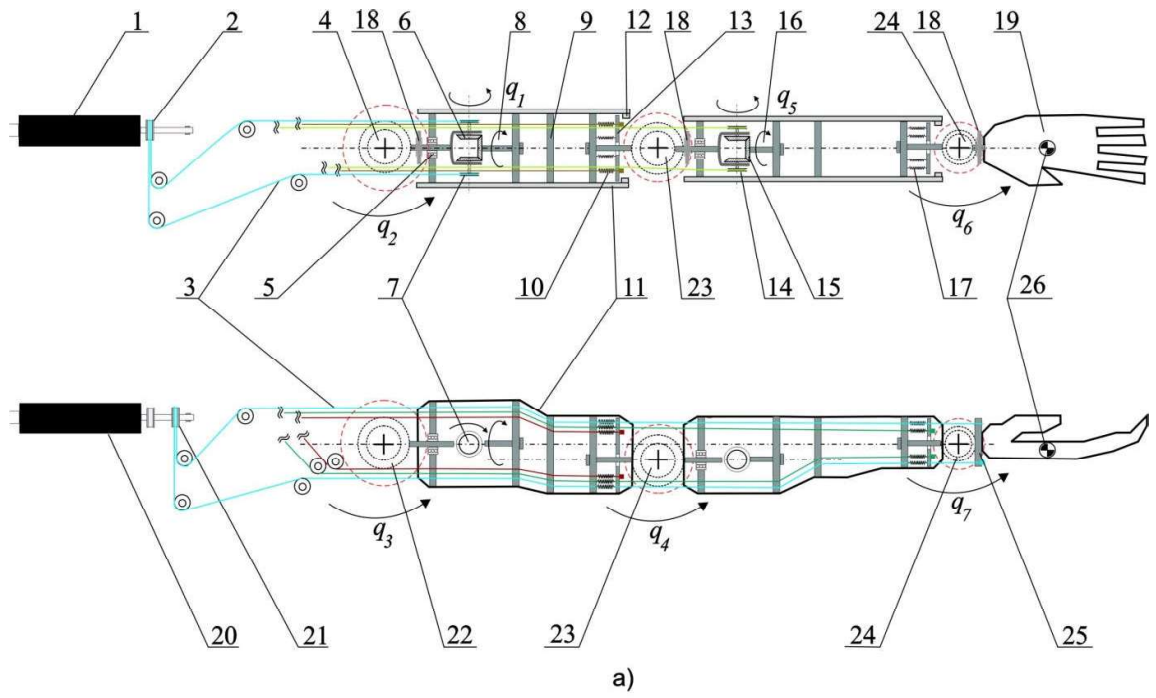


Tema 5: *Mapiranje ljudskih pokreta na redundantnu robotsku ruku antropomorfne strukture*

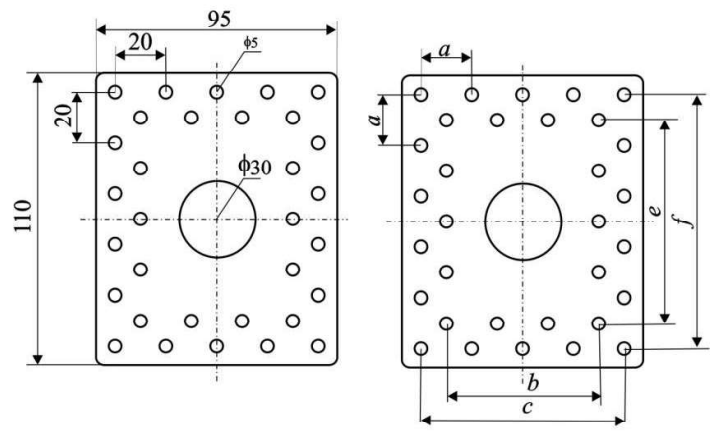
Opis: Redundantnu robotsku ruku s žičanim pogonom, čiji je model razvijen i čiji će prototip biti razvijen u narednom periodu, potrebno je pokrenuti (implementirati u V-rap simulacionom okruženju) na biološki inspirisan način. Za tu scvrhu koriste se X-sens senzori kretanja (wireless motion tracker sensors) koji se koriste u bio-mehaničkim ispitivanjima. Na bazi merenja za različite pokrete rukom izvesti generalizaciju znanja korišćenjem neke od inteligentnih tehnika učenja. Implementirati interpreter kretanja u kontroleru redundantne robotske ruke. Dok se ne razvije hardverski prorotip primeniti interpreter na modelu u V-rapu.

Oprema: X-sens wireless motion tracker, V-rap simulacioni softver.





Position 9



	lenth (mm)
<i>a</i>	20
<i>b</i>	60
<i>c</i>	80
<i>e</i>	80
<i>f</i>	100

b)