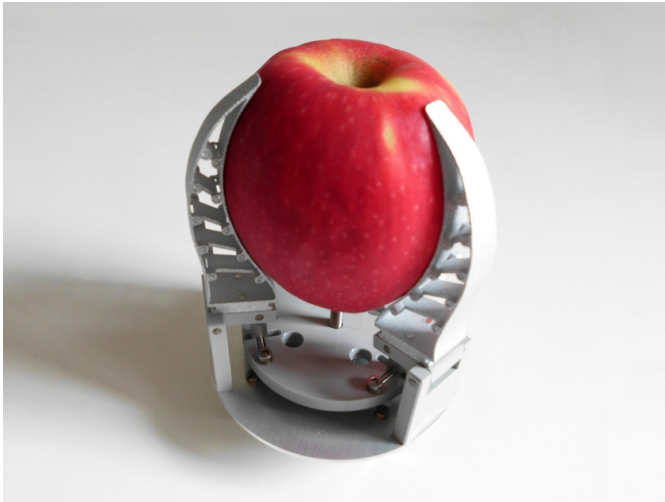


Adaptiver Greifer

Geschrieben von: Malte

Mittwoch, den 31. August 2011 um 11:05 Uhr - Aktualisiert Mittwoch, den 09. Januar 2013 um 15:22 Uhr



Alles was in der Robotik - und Technik überhaupt - "biologisch inspiriert" ist, finde ich per se interessant. Ich verfolge seit langem, was FESTOs "[Bionic Learning Network](#)" an Entwicklungen hervorbringt und bin dementsprechend nicht erst dadurch, dass der "[Bionische Handling-Assistent](#)

" den Deutschen Zukunftspreis 2010 gewonnen hat, auf die FinGripper-Technologie aufmerksam geworden. Besonders die FinGripper-Finger haben mein Interesse geweckt, weil sie die Konstruktion eines mechanisch sehr einfachen und trotzdem flexiblen robotischen Greifers ermöglichen. Und weil Greifwerkzeuge für einen universell einsetzbaren Roboter ähnlich wichtig sein dürften, wie es die Hand für die menschliche Evolution war, gab es Grund genug für mich, mal ein paar konkrete Experimente mit den FinGripper-Fingern machen. [Nach dem Klick folgt eine Beschreibung eines von mir entwickelten Motorisierungskonzeptes für die FESTO FinGripper Finger.](#)