Аңдатпа

Бұл дипломдық жобада антропоморфтық қолды жобалаудың жалпы теориясын және табиғи қолды ұстап тұратын функционалды қолды ұсынуға бағытталған. Бұл мәселені қарастыру үшін анатомиялық консистенциядан, өзін-өзі ұстай білуден және бейімделуден шабыттандырылған 2-ЕД роботтық саусақты ойлап табу және басқару арқылы зерттелінеді. Осы мақсатта бір деңгейде ұстау және бекіту рефлекстеріне ұқсас сенсоримоторлық үйлестірудің басқару жүйесін ұсынылып енгізіледі. Бұл тезисте осы сенсорлық, іске қосу және басқару мақсаттарына жету үшін қолданылатын механизмдер, дизайн мен олардың артындағы биологиялық әсерлер туралы толығырақ көрсетіліп, қарапайым тактильді-модуляцияланған басқару схемасы бар Arduino Uno платасында эксперименттердің нәтижелері сипатталынады.