

## Übungen zu “Autonomous Grasping”

### WS 2017/18 Blatt 6

Abgabe: 19.1.2018

**Aufgabe 6.1, Kontaktmodelle:** Wie ändert sich die wrench Basis  $B_c = [0, 0, 1, 0, 0, 0]^t$  eines Punktkontaktes ohne Reibung, wenn das Kontakt-Koordinatensystem  $C$  eine beliebige Orientierung  $R$  im Kontakt-Punkt hat, d.h. wenn die  $z$ -Achse nicht mehr in Normalenrichtung des Kontakts zeigt?

**Aufgabe 6.2, Greifmatrix:** Bestimmen Sie die Greifmatrix für den abgebildeten Griff (Beispiel aus der Vorlesung) unter Annahme von *Softfinger-Kontakten*.

