Fragen zur Vorlesung BioRobotik

Soft Robotics

- Wie sieht ein Spannung-Dehnungs Diagramm aus? Wie sieht es typischerweise für weiche biologische Materialien aus?

- Was ist das Hooksche Gesetz?

- Welche Vorteile bieten „weiche Roboter“?

- Kann man die Endefektorposition eines „soft robot“ mit klassischen Methoden vorhersagen? Warum?

- Was versteht man unter „continuous hard“ robots und was unterscheidet sie von soft robots?

- Nennen und beschreiben Sie eine „soft robot“ und erklären Sie seine Besonderheiten.