التحكم في حركة ذراع ألي باستخدام حساس الكنكت

ملخص البحث:

في العمل المقدم، يتم التحكم في الروبوت عن بعد باستخدم كينيكت على أساس التعرف على الإيماءات واجهة الإنسان والروبوت. يتم التقاط حركة الذراع البشري في نظام ثلاثي الابعاد ومعالجتها وتكرارها من قبل الذراع الروبوتية. ويتم استخدام الاردوينو للتحكم في زويا الذراع الالي . في التحقيق تم اختبار دقة سيطرة حركة يد إنسان.