Дослідники з Університету Коледж Лондон створили м'яку роботичну руку, яка може підібрати майже десяток різних предметів і відрегулювати спосіб їх утримання, якщо вони починають ковзати.

Деякі роботичні руки вміють підбирати предмети, проте корегування захоплення, коли предмет починає ковзати, може бути складним, якщо потрібно переміщати багато частин робота одночасно. Дослідники створили просту м'яку роботичну руку, яка може запобігти випаданню предмета за допомогою рухів зап'ястя.

Вони створили руку, подібну до людської, використовуючи 3D-друкований скелет з пластику і м'який литий силіконовий матеріал. Щоб імітувати спосіб відчуття тиску на людську шкіру, додали 32 гнучкі датчики тиску на долоні та пальцях робота. Нарешті, рука була підключена до рухомого плеча з мотором в зап'ясті, що дозволило рухати тільки зап'ястя. Всі датчики були підключені до комп'ютера для збору даних.

Для навчання руки дослідники опускали її на різні предмети, потім випробовували різні рухи зап'ястя, що дозволяло пружним пальцям обхоплювати предмети і піднімати їх. За словами Томаса Турутела, навіть з нерухомими пальцями рука надійно затискала 11 з 14 випадково вибраних домашніх предметів, таких як персик, комп'ютер і пузирчаста плівка.