

 Zawartość zarchiwizowana w dniu 2024-06-18



DEXterous and autonomous dual-arm/hand robotic manipulation\nwith sMART sensory-motor skills: A bridge from natural to artificial cognition

Wyniki

Informacje na temat projektu



DEXMART

Identyfikator umowy o grant: 216239

[Strona internetowa projektu](#) 

Projekt został zamknięty

Data rozpoczęcia

1 Lutego 2008

Data zakończenia

31 Stycznia 2012

Finansowanie w ramach

Specific Programme "Cooperation": Information and communication technologies

Koszt całkowity

€ 8 124 253,00

Wkład UE

€ 6 300 000,00

Koordynowany przez

UNIVERSITA DEGLI STUDI DI
NAPOLI FEDERICO II



CORDIS oferuje możliwość skorzystania z odnośników do publicznie dostępnych publikacji i rezultatów projektów realizowanych w ramach programów ramowych HORYZONT.

Odnośniki do rezultatów i publikacji związanych z poszczególnymi projektami 7PR, a także odnośniki do niektórych konkretnych kategorii wyników, takich jak zbiory danych i oprogramowanie, są dynamicznie pobierane z systemu [OpenAIRE](#) .

Publikacje

Publikacje za pośrednictwem OpenAIRE (75)



[Exploiting structure in two-armed manipulation tasks for humanoid robots](#) 

Autorzy: Zacharias F.; Leidner D.; Schmidt F.; Borst C.; Hirzinger G.

Opublikowane w: IEEE/RSJ 2010 International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2010 - Conference Proceedings 2010

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1109/iros.2010.5651121; Microsoft Academic Graph Identifier:1984170749

[Surface model reconstruction of 3D objects from multiple views](#) 

Autorzy: LIPPIELLO, VINCENZO; RUGGIERO, FABIO

Opublikowane w: IEEE Proceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation 2009

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1109/robot.2009.5152652; Handle:11588/366555; Microsoft Academic Graph Identifier:2111165665

[Multi-priority control in redundant robotic systems](#) 

Autorzy: H. SADEGHIAN; VILLANI, LUIGI; M. KESHMIRI; SICILIANO, BRUNO

Opublikowane w: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems 2011

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1109/iros.2011.6094609; Digital Object Identifier:10.1109/iros.2011.6048232; Handle:11588/456266; Microsoft Academic Graph Identifier:2101464102; Microsoft Academic Graph Identifier:3144633621

[Output-Based Control of Robots with Variable Stiffness Actuation](#) 

Autorzy: PALLI, GIANLUCA; MELCHIORRI, CLAUDIO

Opublikowane w: Wiley Journal of Robotics, Vol 2011 (2011) 2011

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1155/2011/735407; Microsoft Academic Graph Identifier:2017142227; Handle:11585/104985

[Workspace comparisons of setup configurations for human-robot interaction](#) 

Autorzy: Zacharias, Franziska; Howard, Ian S.; Hulin, Thomas; Hirzinger, Gerd

Opublikowane w: IEEE/RSJ 2010 International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2010 - Conference Proceedings 2010

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1109/iros.2010.5649207;
Microsoft Academic Graph Identifier:2079265608

[Attentional human-robot interaction in simple manipulation tasks](#)

Autorzy: BURATTINI, ERNESTO; FINZI, ALBERTO; ROSSI, SILVIA; STAFFA, MARIACARLA; A. Graziano

Opublikowane w: ACMHRI12 - Proceedings of the 7th Annual ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction 2012

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1145/2157689.2157719;
Handle:11588/453031; Microsoft Academic Graph Identifier:2129518801;
Handle:11367/97665

[Friction and visco-elasticity effects in tendon-based transmission systems](#)

Autorzy: PALLI, GIANLUCA; G. Borghesan; MELCHIORRI, CLAUDIO

Opublikowane w: IEEEProceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation 2010

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1109/robot.2010.5509987;
Microsoft Academic Graph Identifier:2051242569; Handle:11585/101556

[Towards Automatic Manipulation Action Planning for Service Robots](#)

Autorzy: Ruehl S.W.; Xue Z.; Kerscher T.; Dillmann R.

Opublikowane w: Springer Berlin HeidelbergLecture Notes in Computer Science ISBN: 9783642161100 2010

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1007/978-3-642-16111-7_42;
Microsoft Academic Graph Identifier:1574959017

[Interaction Control of Robot Manipulators Using Force and Vision](#)

Autorzy: LIPPIELLO, VINCENZO; SICILIANO, BRUNO; VILLANI, LUIGI

Opublikowane w: Informa UK LimitedCrossref 2008

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1080/15599610802301599;
Handle:11588/332940; Microsoft Academic Graph Identifier:1996588304

[Learning flexible, multi-modal human-robot interaction by observing human-human-interaction](#)

Autorzy: Schmidt-Rohr, S.; Lösch, M.; Dillmann, R.

Opublikowane w: IEEEProceedings - IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication 2010

Stały identyfikator: Digital Object Identifier:10.1109/roman.2010.5598670;
Microsoft Academic Graph Identifier:2011359898

Showing 1-10 out of 75

[Wyświetl wszystkie 75 wyników](#)

Pozostałe produkty badawcze

Pozostałe produkty badawcze dostępne przez OpenAire (1)



[Manipulation robotisée et interaction](#) 

Autorzy: Sidobre, Daniel

Opublikowane w: CCSD

Ostatnia aktualizacja: 6 Września 2024

Permalink: <https://cordis.europa.eu/project/id/216239/results/pl>

European Union, 2025