

?????????? ???????? ????, ?????????? ????????? ? ??????
????????????? ????????? ? ??????????????????. ????????? 60-?? ?????? XX ?. ?????? ????????? ? ????????? ??????,
????????????? ?????????????????????? ?????????? ? ??????????, ?????????????????? ?? **?. ?. ?.** ??? ?????????? ?????? ??
????????? ? ?????????? **?. ?. ?.** ??? ??? ?? ?????????? ?????????? ?????????? ?????????? ?????????? ??????: ?????
????? ?????????????? ?????????? ?? ?????? (????????????????? ??????????), ?????????? ?????????? ??????????
???????, ?????????? ?? ?? ?????? ??? ?????????? ?????????????????? ?????????? ??? ?????????????? ?????? ??
????????????????? ?????????? ?????????? ?????????????? ?????????? **?. ?. ?.** ?????????? ?? ?? ?? ??? ?????? ? ?????? ?? ??
????? ?????????? ??????, ??? ? ?? ?? ?????????? ?????????????? ?????????????? ??? ?????? ? ??????????, ??????????
????????? ?????? ? ?????????? ??????? ??????????????. **?. ?. ?.** ?? ?????????????? ?????????? ?????????? ?????? ??
????????? ? ?????? ?????????? ? ?????????? (?????????????, ???). ?????????? ?? ??? ?????? ?? ?????????????? ?
????????????????? ?????????? ?????????????????? ? ??????, ?????????????? ??????, ?????????????? ? ????. ? ?????? ?????
????????? **?. ?. ?.** ??? ??? ? ?????????? ?????????????? ??? ? ?????? ?????????? ??? ?????????????? ?? ?????????
????? ?? ?????????? ?????????????? ??? ?????????? **?. ?. ?.** ?? 80-?? ?????? ?????????? ??? ?????? ??
????????????????? Belgrade-USC ?????????? ?????????? ??? ?? ?????? ?????????? ? ??????????

?????????????: A. Bekey, R. Tomovi?, I. Zeljkovi?, „Control architecture of the Belgrade/USC hand", ?: S. T. Venkataraman, T. Iberall (??.), *Dextrous Robot Hands*, New York 1990.

????? ????????????

*????? ?? ?????????? ? 2. ?????? | ???? ?????? ?????????????????? (2011)