



Ajay Kapur,2005

Menjelaskan tentang sejarah alat robot yang dilakukan oleh dinamo solenoid,dapat bergerak dengan cara membungkuk dan gerak-gerak lainnya, dan dapat disajikan secara otomatis.**kesimpulan** Agar robot dapat berinteraksi dengan manusia dan merasakan apa yang manusia lakukan. Dalam konteks, mesin dapat merasakan komunikasi manusia dalam tiga kategori umum. Yang pertama adalah langsung melalui mikrofon, memperkuat sinyal.

Christopher G. Atkeson,2000

Menjelaskan tentang media bagi manusia untuk berinteraksi dengan ruang. Interaksi ini termasuk hal yang pasif memicu interaksi seni performatif dan ruang sensasi fisik yang digunakan untuk permainan dan hiburan interaktif.**kesimpulan** generatif selanjutnya membahas beberapa aspek dari desain suara di lingkungan multiuser dinamis, inovasi dan perubahan yang orisinalitas konten untuk tujuan hak cipta agar proyek tersebut dapat berkembang dan aktif dalam semua jenis bidang musik yang kami inginkan

Marcia rilay,2000

Menjelaskan tentang gerakan beradaptasi untuk manusia robot dan karakter virtual. Berikut kami sajikan gerak sintesis gerakan tari untuk robot manusia dan perilaku interaktif untuk menangkap contoh, gerakan manusia penanganan penanda oklusi, ekstraksi gerak parameter, dan generasi lintasan, yang semuanya harus ditangani sedemikian rupa untuk menyerupai gaya gerakan asli.**Kesimpulan** robot ini Mampu mereproduksi gerakan seperti manusia untuk karakter virtual dan robot humanoid dari data manusia membantu menciptakan interaksi manusia yang cukup menarik

Stafan schaal,2000 menjelaskan tentang membuat gerakan seperti manusia yang kompleks dari

primitif gerakan berdasarkan dinamika penarik nonlinier. Setiap derajat gerak kebebasan anggota badan diasumsikan memiliki dua kemampuan independen untuk membuat gerakan, satu melalui sistem dinamis, dan satu melalui Sistem berirama. **kesimpulan** penelitian ini dapat menghasilkan primitif gerakan fleksibel dan sistem penarik dinamis. memotivasi sistem dinamis yang sesuai seperti yang diskrit dan gerakan ritmis bisa dihasilkan dengan sistem gerakan dimensi tinggi.

Hikaridai, 2000 menjelaskan tentang latihan yang melibatkan dua objek dan menempatkan tangan mereka dapat bersentuhan dan bergerak di suatu kontak titik, ketika mencoba untuk mempertahankan minimal konstan gaya kontak. Hal ini membutuhkan objek untuk menjadi sensitif dan responsif untuk apa yang mereka gerakan. **kesimpulan** . untuk mengontrol robot sehingga bergerak secara alami dan mampu mengubah gerak untuk meniru sikap manusia yang berbeda

t. shibata, 2000 menjelaskan tentang pengendali yang akurat adalah salah satu prasyarat penting untuk Mengingat garis pada geometri dan diinginkan untuk mencapai kontrol okulomotor yang akurat melalui pendekatan dan pembelajarannya. **kesimpulan** Tujuan penelitian kami adalah untuk mempelajari komputasi yang proses kontrol akumulator, pemrosesan visual, dan kontrol tungkai saling ketergantungan tiga modalitas dengan menggunakan robot humanoid.

Gaurav tevatia, 2000 menjelaskan tentang waktu kontrol nyata dari endeffector untuk humanoid yang di koordinat eksternal membutuhkan komputasi solusi efisien dari masalah invers kinematika. **Kesimpulan** gerak kontrol tingkat terbalik kinematika algoritma yang menggunakan optimasi eksplisit kriteria. Dengan tujuan menggunakan algoritma tersebut dalam robot, seperti robot manusia ini.

Kirsty beilharz, 2000 menjelaskan tentang lingkungan sensasi yang menyediakan media bagi manusia untuk berinteraksi dengan ruangan. Interaksi ini mencakup performatif artistik interaksi dan fisik ruang sensasi yang digunakan untuk game dan hiburan interaktif. **kesimpulan** beberapa aspek desain suara dalam lingkungan penggunaannya yang banyak dan nyata memiliki Realisasi waktu yang cukup

Noviello et al, 1985 menjelaskan tentang generatif pembahasan beberapa aspek desain suara dalam lingkungan dinamis nyata dan Realisasi dalam inovasi dan, keaslian konten untuk tujuan hak pada robot yang menyerupai manusia, sebagai indikator kondisi lingkungan. **kesimpulan**, salah satu pengaruh teknologi yang paling penting rehabilitasi di pergeseran dari laboratorium berbasis untuk Penelitian dalam kinerja klinis dan kegiatan kehidupan sehari-hari.

Thomas h. dykes, 1998 menjelaskan tentang desain khusus kerangka disiplin yang konsisten dan baru yang akan memberikan pemahaman yang lebih baik dari praktek desain muncul. Desain saat ini ditandai oleh kaburnya domain desain tradisional (Sanders 2006) dan kegiatan desain yang didukung oleh daerah spesialis subjek lain seperti komputasi, elektronik atau

bioteknologi.**kesimpulan** untuk desain kreatif kontemporer. Kerangka kerja ini adalah tepat karena transformasi kritis dalam bidang desain kreatif. transformasi kontemporer juga termasuk Munculnya kerja yang mengintegrasikan berbagai pengaruh disiplin dan desainer baru yang sentral untuk praktek ini.

M. Korman,2003 menjelaskan tentang penggunaan sensor untuk memonitor manusia perilaku dalam lingkungan kehidupan nyata. Sampai saat ini pengukuran tersebut telah layak dalam pengaturan laboratorium eksperimental.Tujuan dari makalah ini adalah untuk menyoroti penelitian tentang perawatan kesehatan sensing dan pemantauan perangkat yang memungkinkan penangkapan langsung, obyektif dan akurat dari dunia nyata berfungsi.**kesimpulan** salah satu pengaruh teknologi yang paling penting rehabilitasi di pergeseran dari laboratorium berbasis untuk Penelitian dan transisi yang mulus antara kinerja klinis dan kegiatan kehidupan sehari-hari.

Professor Ernest Edmonds,2003 menjelaskan tentang penelitian tiga tahun menyelidiki generasi sumber komputer program langsung dari niat pengguna. Pendekatan ini didasarkan pada pembangunan bersama kognisi dan ini sejalan dengan program penelitian Edmonds pada kerjasama.**kesimpulan** hubungan antara metodologi Lyee dan berbagai pemrograman dari pengguna akhir dan dukungan pemrograman pendekatan telah muncul sebagai topik penting.

Eduardo R Miranda,2003 menjelaskan tentang sebuah proyek dimana Sony AIBO robot (ERS-220 model) diprogram untuk menulis musik asli secara akurat melalui direct interaksi dengan lingkungan dan orang-orang. **Kesimpulan** telah di terapkan sistem dimana AIBO bias membuat gerak asli, disusun melalui sebuah gerak yang memiliki pengetahuan dasar, diatur oleh interaksi dengan yang lingkungan sekitar.

Roger B. Dannenberg,2000 menjelaskan tentang yang dikembangkan oleh Robotics Institute di Carnegie Mellon University. Proyek ini memainkan set standar menggunakan pesawat khusus kompresor untuk menggunakan udara dan elektromekanis.**kesimpulan** mengeksplorasi pilihan untuk menambahkan humidifier untuk input pompa dan mengatur tekanan udara dan menghindari fluktuasi yang disebabkan oleh stroke piston.

C.vergez,1997 menjelaskan tentang mengontekstualisasikan potongan semua nya unsur teknis, dimulai dengan masukan hardware dan komponen output. **kesimpulan** Versi pertama dari Afasia adalah perdana pada tahun 1998 di Teatre Nacional de Catalunya Barcelona. Sejak itu telah dilakukan di beberapa Eropa dan Amerika negara dan telah menerima beberapa penghargaan internasional.

Eric Singer,2003 menjelaskan tentang GuitarBot robot Instrumen terdiri dari empat MIDI independen terkendali satu senar unit jembatan bergerak dengan sendirinya.**kesimpulan** Masa perbaikan estetika dan fungsional yang direncanakan pada Sistem memetik dirancang untuk dipertukarkan, dan sistem aktuasi yang berbeda dan juga dengan mudah dapat bertukar masuk dan keluar pada mekanisme yang sedang dipertimbangkan.

Abdullah,2003 menjelaskan tentang dalam pernyataan tertulis bahwa tidak ada kejahatan tapi tindakan politik, ditujukan terhadap elite budaya dan suasana amoralitas yang berlaku di dunia.**kesimpulan** Setelah analisis yang cermat dari masalah, saya mulai memahami bahwa kreativitas dalam desain perlu divalidasi oleh sekelompok berkualitas orang atau masyarakat di bidang tersebut.

Olav Velthuis,2004 menjelaskan minat mereka dan kekhawatiran tentang ekonomi di kurang format radikal, tindakan Brener ini tidak berdiri sendiri. Bahkan, seni kontemporer dunia telah melihat minat yang bangkit kembali di topik ekonomi seperti penciptaan ekonomi nilai, konstitusi uang, atau karakter komersial dunia seni.**kesimpulan** interpretasi dari pernyataan Beuy ini untuk lebih tepatnya menyarankan bahwa seniman dari tahun 1970an dan seterusnya telah secara implisit ditafsirkan Beuys dengan cara yang berbeda.

Gil Weinberg,2000 menjelaskan tentang Proyek Robotic Musicianship bertujuan untuk memfasilitasi interaksi musik bermakna antara manusia dan mesin, yang mengarah ke pengalaman musik baru dan hasil.**kesimpulan** Umpan balik pengguna awal menekankan pentingnya gerakan visual yang besar untuk memungkinkan manusia untuk melakukan sinkronisasi dengan dan mengantisipasi tindakan robot.

Roger B,1984 menjelaskan tentang sistem meninggalkan membuka banyak pertanyaan. Meskipun berbagai teknik telah dieksplorasi, telah ada relatif sedikit kerja untuk membandingkan mereka di bawah kondisi yang terkendali, terutama dengan nyata pertanyaan audio dari subyek manusia,**kesimpulan** sistem tetap cukup sensitif terhadap kesalahan dalam query ,audio dari subyek manusia cenderung penuh kesalahan dan sulit untuk dituliskan.

M. E. P. Davies,2005 menjelaskan tentang objek beralih dua negara untuk masalah berbasis audio yang mengalahkan pelacakan. Analisis kami didasarkan sekitar generasi dan penerapan ada pertimbangan struktur untuk mengekstrak mengalahkan informasi waktu dari tingkat menengah yang representasi dari sinyal input audio dikenal sebagai onset fungsi deteksi.**kesimpulan** inklusi konteks model tergantung telah terbukti secara signifikan meningkatkan pada hasil yang dicapai dalam pekerjaan kami sebelumnya

Sergi Jordà,2000 menjelaskan tentang multimedia interaktif Kinerja berbasis di Homer Odyssey.**kesimpulan** perdana pada tahun 1998 di Teatre Nacional de Catalunya Barcelona. Sejak itu telah dilakukan di beberapa Eropa dan Amerika negara dan telah menerima beberapa penghargaan internasional. Sistem ini telah terbukti sangat handal dan mudah untuk setup bahwa ketika tur, hanya satu menyertai teknisi pemain.

Richard Grigg Ph.D,1989 menjelaskan tentang mengubah tindakan satu atau lebih pemain menjadi suara. Artikel ini membahas beberapa masalah desain instrument dalam tiga bagian yang berbeda.**kesimpulan** teknologi digital secara drastis mendefinisikan pengertian alat Ini, dan merupakan upaya awal pada mencoba untuk mempelajari hubungan dinamis yang ada antara instrumen dari titik baru dilihat, memperkenalkan beberapa konsep yang bisa

diperhitungkan, dan beberapa pertanyaan yang dapat diajukan pada saat merancang instrumen musik baru.

Ning Hu,2001 menjelaskan tentang topik dan pertanyaan tentang improvisasi menggunakan komputer yang penulis memiliki dipertimbangkan selama lebih dari satu dekade pengalaman sebagai pemain, komposer, software desainer dan pendidik.**kesimpulan** Sejalan dengan versi Internet baru, kita juga mengembangkan versi khusus yang akan mencakup sensor tangan, dan akan menggantikan mouse dengan video deteksi, untuk memungkinkan para pemain untuk bermain secara langsung dengan tangan mereka selama 3x2 meter.

Jesse Gray,2002 menjelaskan tentang mengontekstualisasikan potongan semua unsur teknis, dimulai dengan masukan hardware dan komponen output, dijelaskan. Sebuah penekanan khusus adalah diberikan kepada strategi interaktivitas dan selanjutnya desain perangkat lunak.**kesimpulan** pada Teatre Nacional de Catalunya Barcelona Sejak itu telah dilakukan penelitian di beberapa Eropa dan Amerika dan telah menerima beberapa penghargaan internasional. Sistem ini telah terbukti sangat handal dan mudah untuk setup bahwa ketika dilakukan, hanya satu menyertai teknisi pemainnya.