

Compte Rendu séance 1: Amélie

Nous avons commencé par créer une liste des éléments qui nous semblent nécessaires pour notre projet, d'abord en discutant de ce que l'on veut faire, puis en regardant les projets déjà existants:

- Gant
- Potentiomètre flexible linéaire (x5)
- Ecran LCD
- 4 Servomoteurs
- fil (pour les doigts)
- 2 cartes Arduino
- Caisse en bois
- Main Robotique (que nous allons faire imprimer grâce à une imprimante 3D)

Après le passage de M. Masson, nous avons pu recevoir certains éléments de la liste du matériel et donc les étudier pour comprendre mieux leur fonctionnement. Puis, nous nous sommes répartis le travail, et je me suis concentré sur la recherche de fichiers open source permettant de fabriquer les pièces nécessaires à la réalisation d'une main robotique grâce à une imprimante 3D. J'ai tout d'abord analysé les différentes caractéristiques que notre main devait respecter. Celle-ci doit être à la fois suffisamment grande et articulée pour exécuter les mouvements pincer, feuille et ciseaux, mais que les doigts soient assez légers pour que les servomoteurs puissent les faire bouger. J'ai également choisi un modèle de main robotique qui comprenait un avant bras, pour pouvoir éventuellement cacher les câbles, les servomoteurs et les fils à l'intérieur, afin d'obtenir un résultat plus soigné. Finalement, après avoir trouvé plusieurs modèles complets de mains robotiques, et les avoir comparés, j'ai décidé de faire imprimer ce modèle, déjà utilisé dans un ancien projet.