

# Robot Papier Ciseaux

CAMILLE ANTONIOS ET AMELIE MULLER

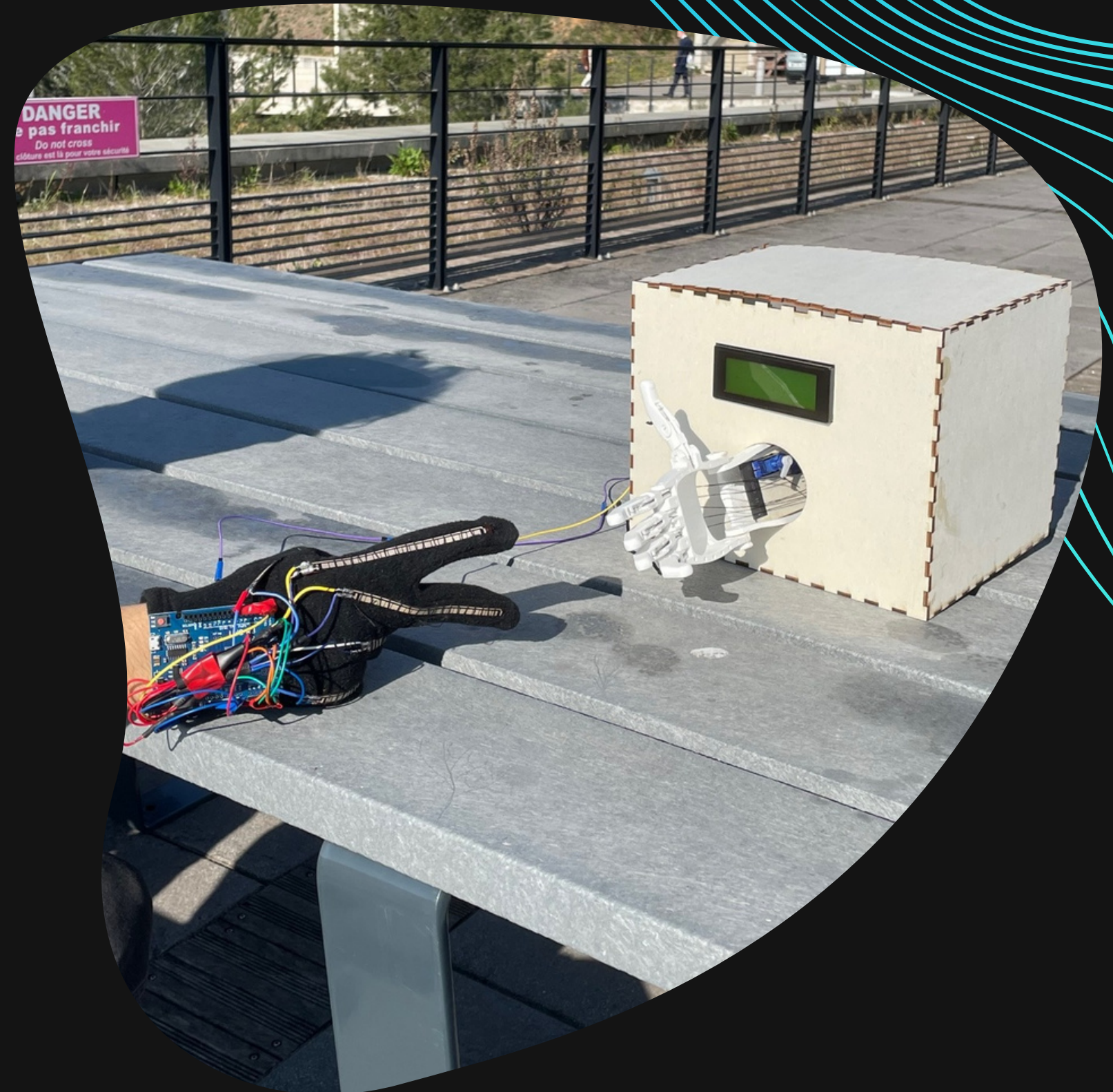
# Concept du projet

## NOTRE BUT

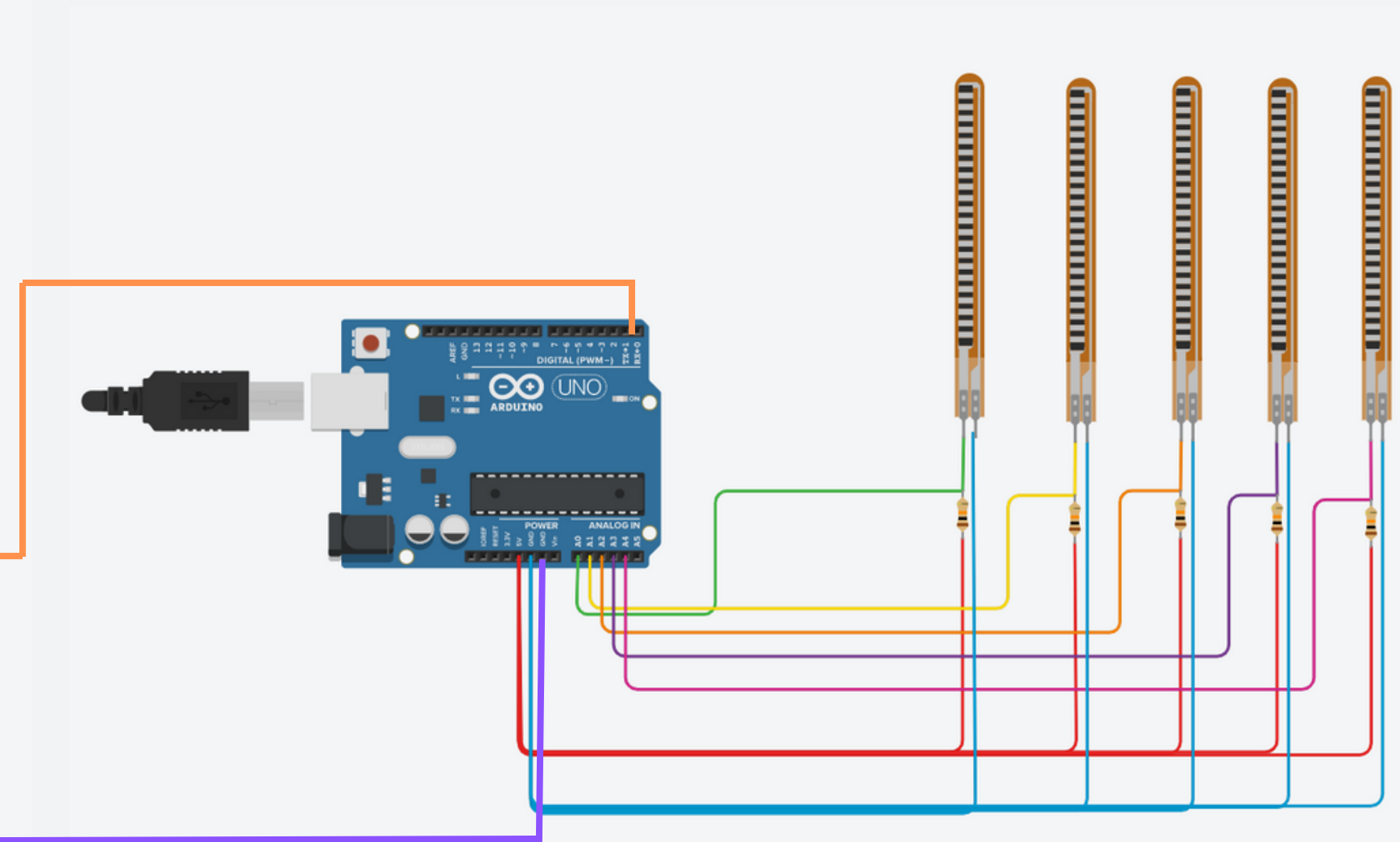
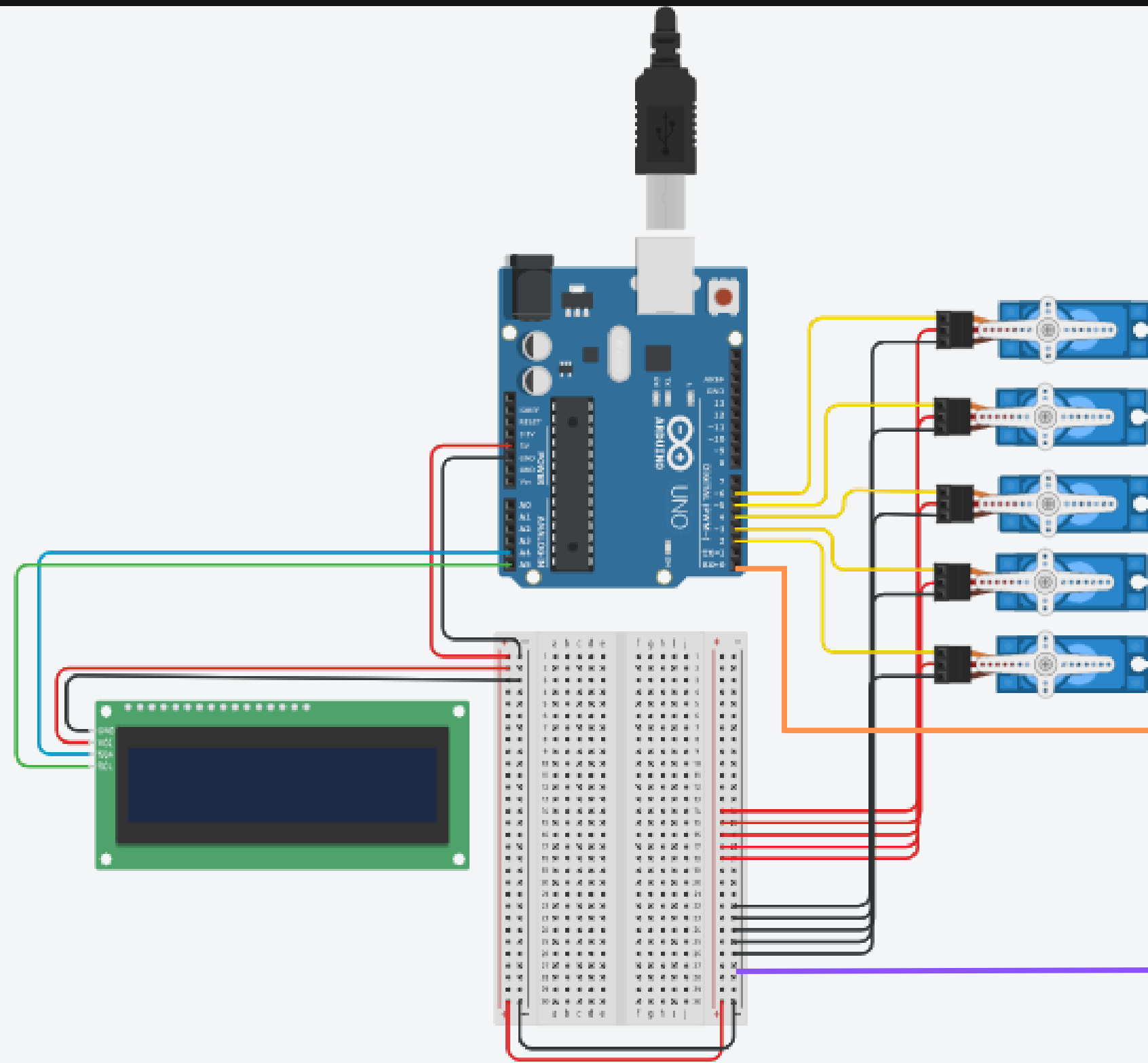
- Jouer a pierre papier ciseaux avec une main robotique

## DEUX PARTIES DU PROJET

- Gant muni de résistances flexibles : capter les mouvements du joueur
- Main robotique qui réalise des mouvements aléatoirement



# Circuit complet



**PARTIE MAIN ROBOTIQUE**

**CONNECTION ENTRE  
LES CARTES ARDUINO**

**PARTIE GANT UTILISATEUR**



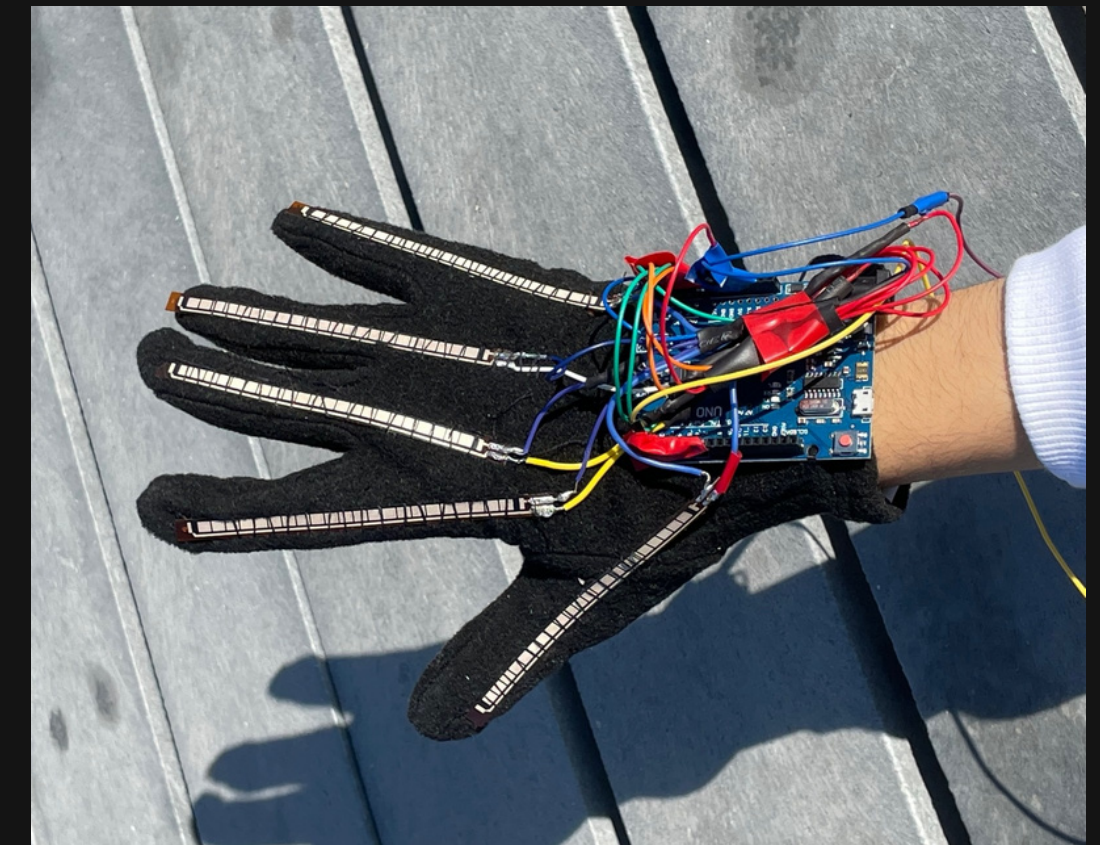
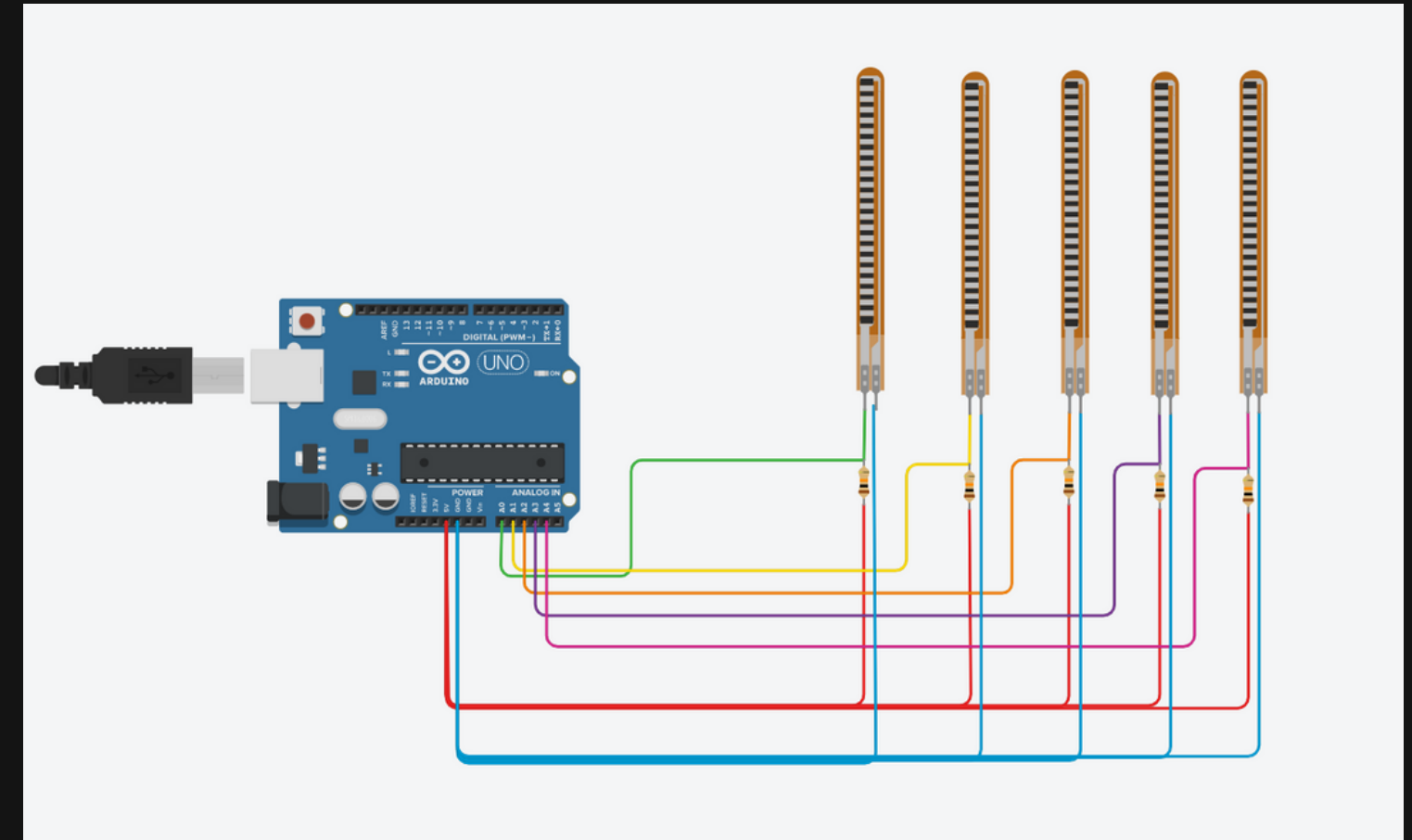
# Partie Gant Utilisateur

- **LE FONCTIONNEMENT DU GANT**

Utilisation d'un pont diviseur

- **LE PROGRAMME**

Utilisation de if et de else if afin de comprendre le mouvement de l'utilisateur



# Partie Main Robotique

## MAIN ROBOTIQUE

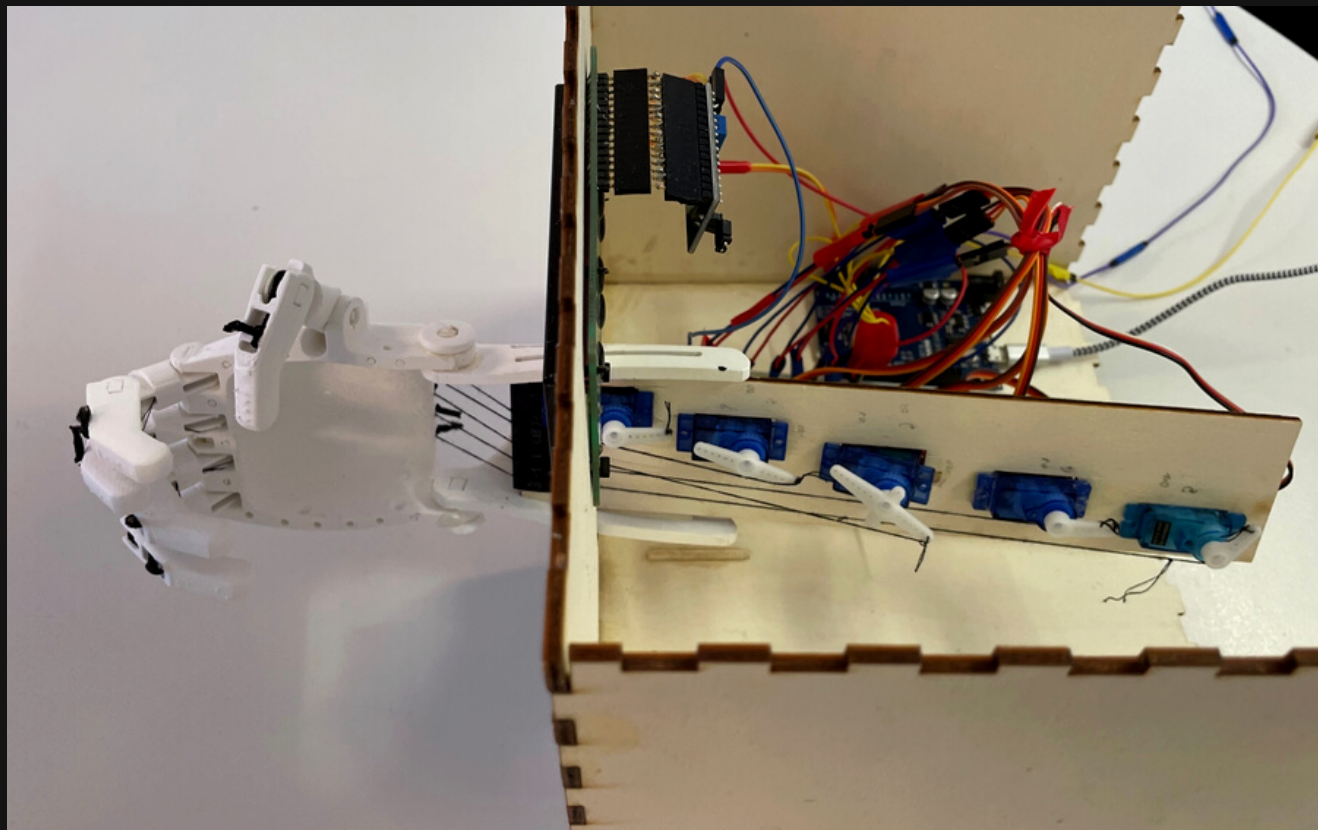
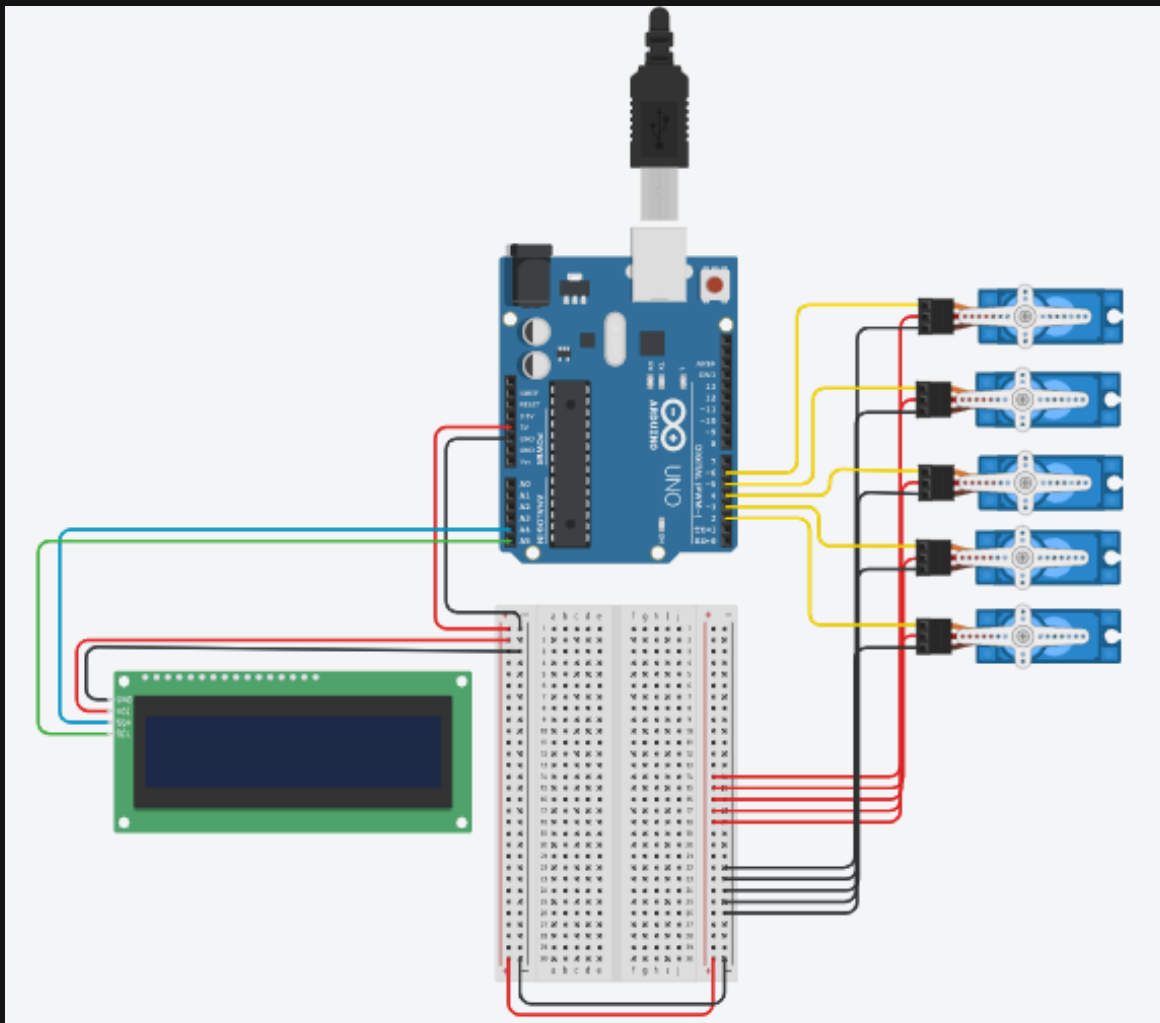
- Main réalisée en impression 3D
- 5 servomoteurs reliés aux cinq doigts de la main

## ECRAN LCD

- Interface utilisateur
- Indique le gagnant

## BOITE EN BOIS

- Decoupe Laser grace a MakerCase et Inkscape



# Démonstration

[https://youtube.com/shorts/-4VXU2rzZ\\_g?feature=share](https://youtube.com/shorts/-4VXU2rzZ_g?feature=share)



# Apports du projet

## NOUVELLES CONNAISSANCES ET COMPETENCES

- Utilisation des servomoteurs, des resistances flexibles
- Soudure, decoupe laser

## NOUVELLES EXPERIENCES

- Gerer les imprevus, gerer un emploi du temps
- Nouvel environnement de travail : le FabLab

