

# EXOSKELETON GLOVE

Benjamin CARBALLO, Joni FELCE & Mathieu VEBER



# SOMMAIRE

I. Pourquoi Ce Choix ?

II. Nos Objectifs

III. La Conception Du Projet

IV. Notre Planning

# I. POURQUOI CE CHOIX ?



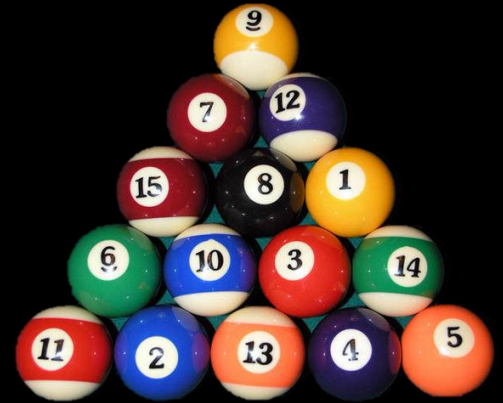
➤ Une boule de billard interactive

*OU*

➤ Une harpe laser

*OU BIEN*

➤ Une main robotisée contrôlée à distance



# I. POURQUOI CE CHOIX ?

- Un Projet Complet...
  - Capteurs
  - Envoie de données
  - Réception et traitement de ces données
  - Moteurs
- ...Aux applications Concrètes...
  - Militaires
  - Médicales
- ...Qui Relève Des Défis Contemporains
  - A terme robots humanoïdes
  - Exosquelettes

## II. NOS OBJECTIFS

- Un gant capable d'interpréter les mouvements de nos doigts
- Une main robotique reproduisant les mouvements avec un temps de latence inférieur à  $\frac{1}{2}$  seconde

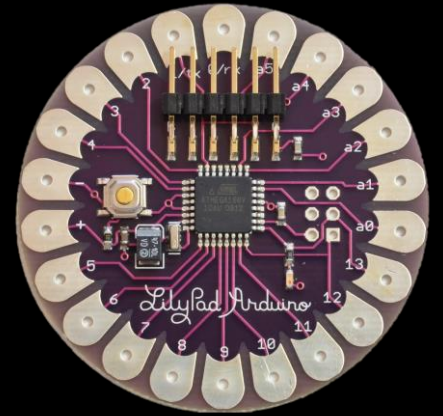
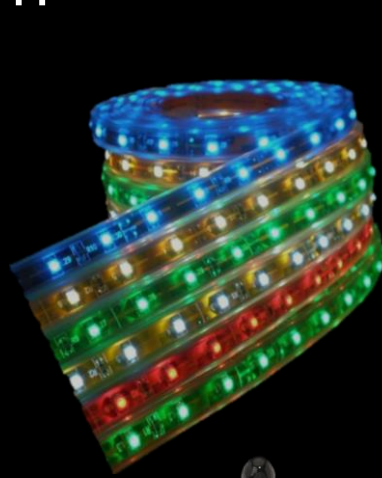
*Problématique :*

*Est-il possible d'associer la dextérité et la force d'un humain au sein d'une même main robotique de gabarit comparable ?*



### III. CONCEPTION DU PROJET

#### ➤ Matériel pour le Gant



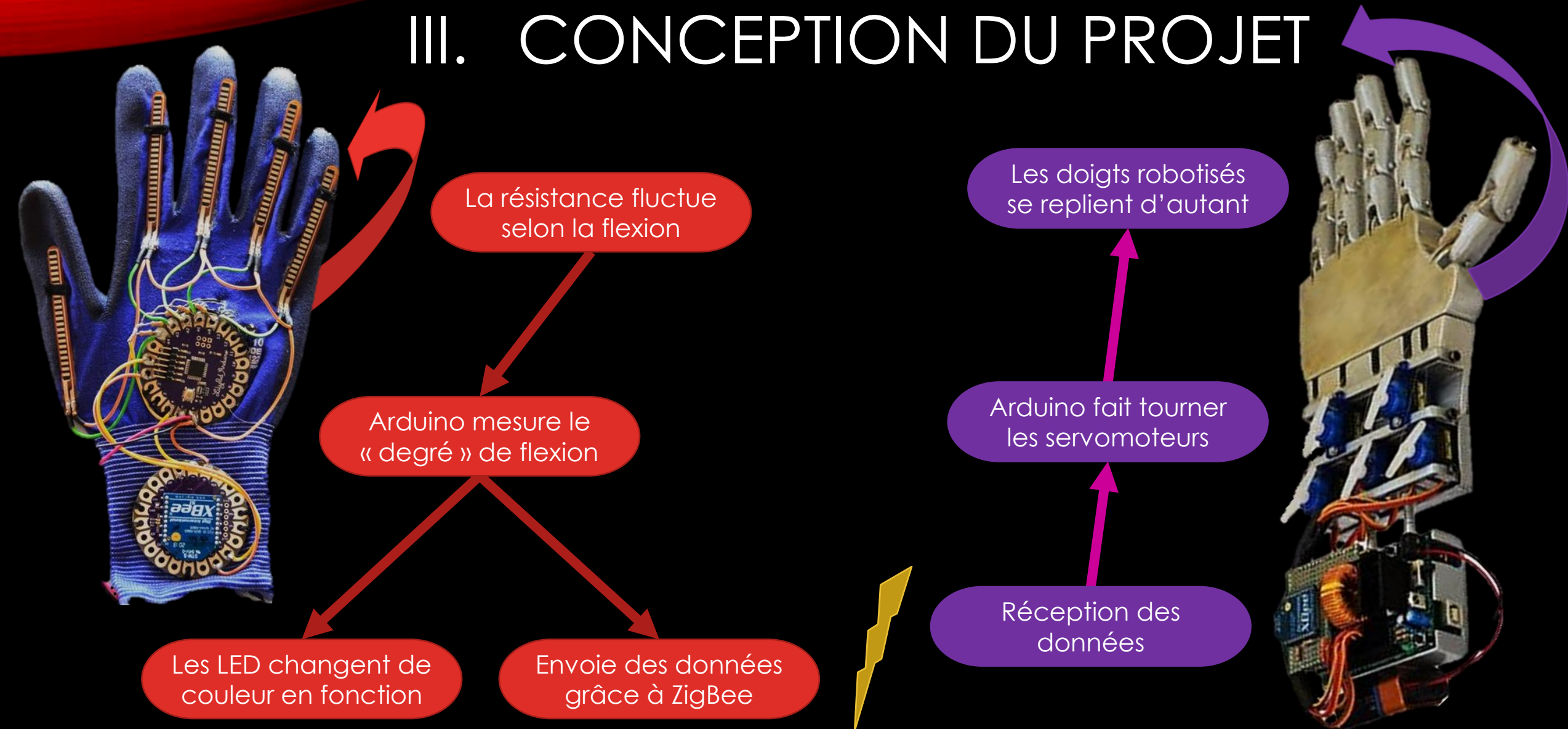
# III. CONCEPTION DU PROJET

## ➤ Matériel de la main robotisée





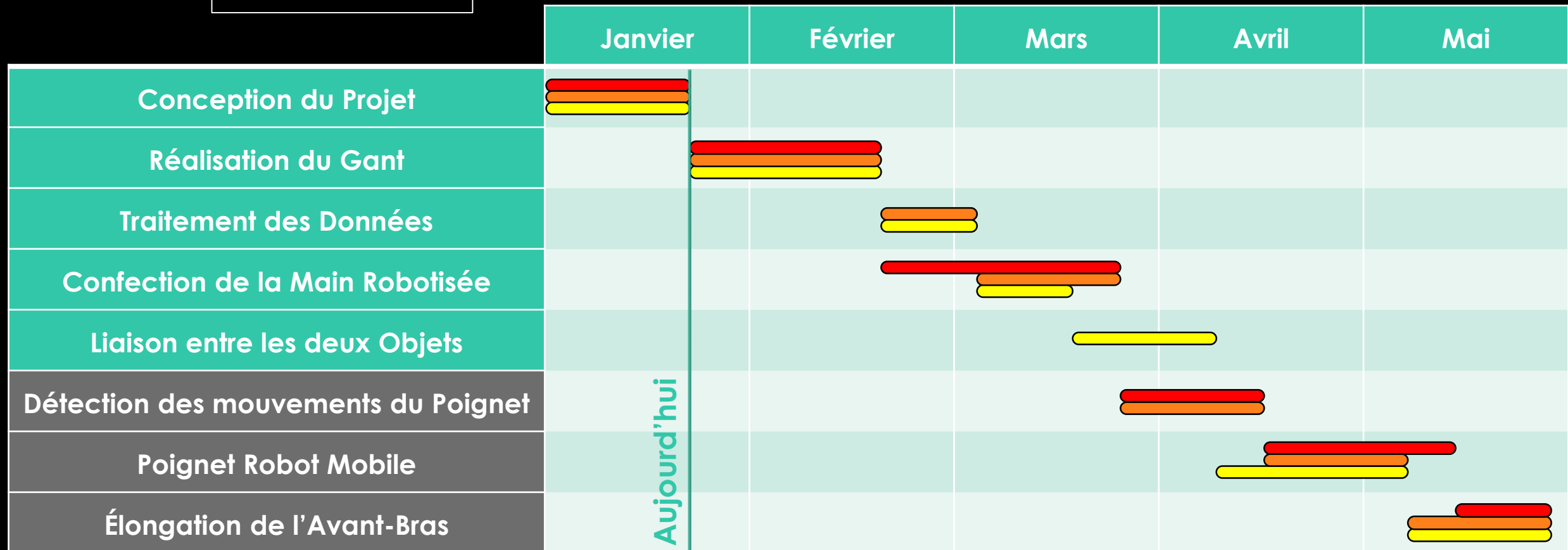
### III. CONCEPTION DU PROJET





# IV. PLANNING

Benjamin  
Joni  
Mathieu



# CONCLUSION ET PERSPECTIVES

Pourquoi s'arrêter en si bon che-main ?

- Poignet mobile (rotation & flexion)
- Élongation de l'avant-bras