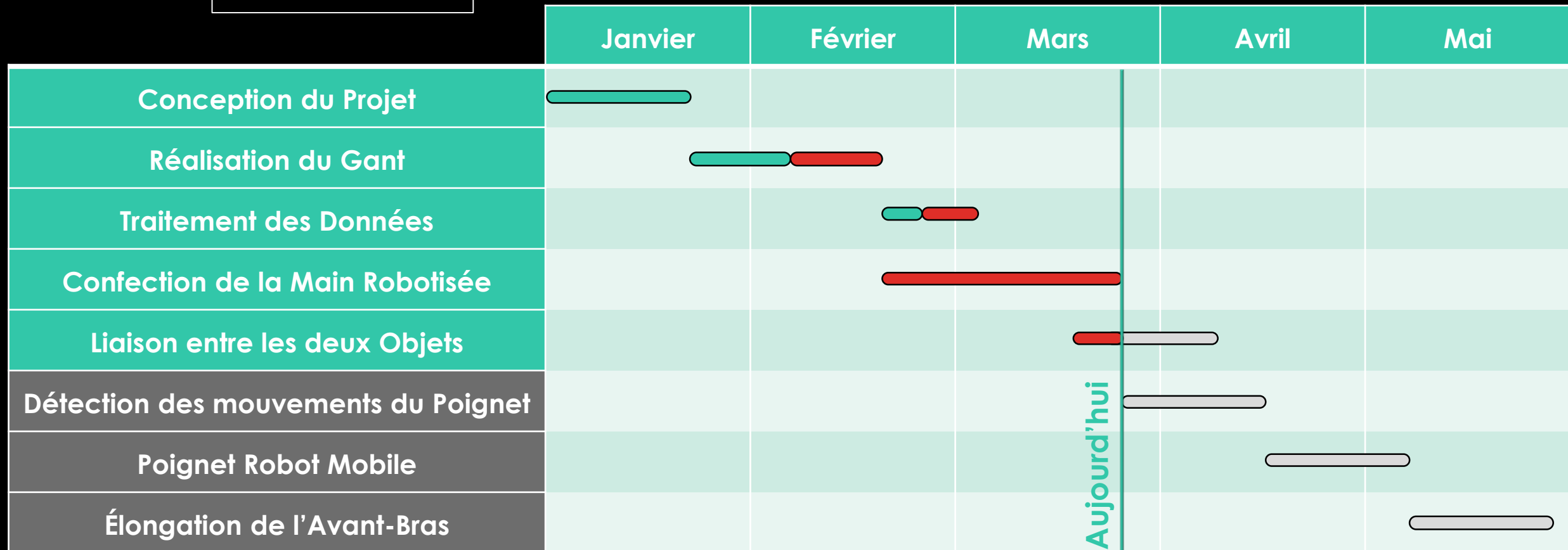


EXOSKELETON GLOVE

Benjamin CARBALLO, Joni FELCE & Mathieu VEBER

I. PLANNING

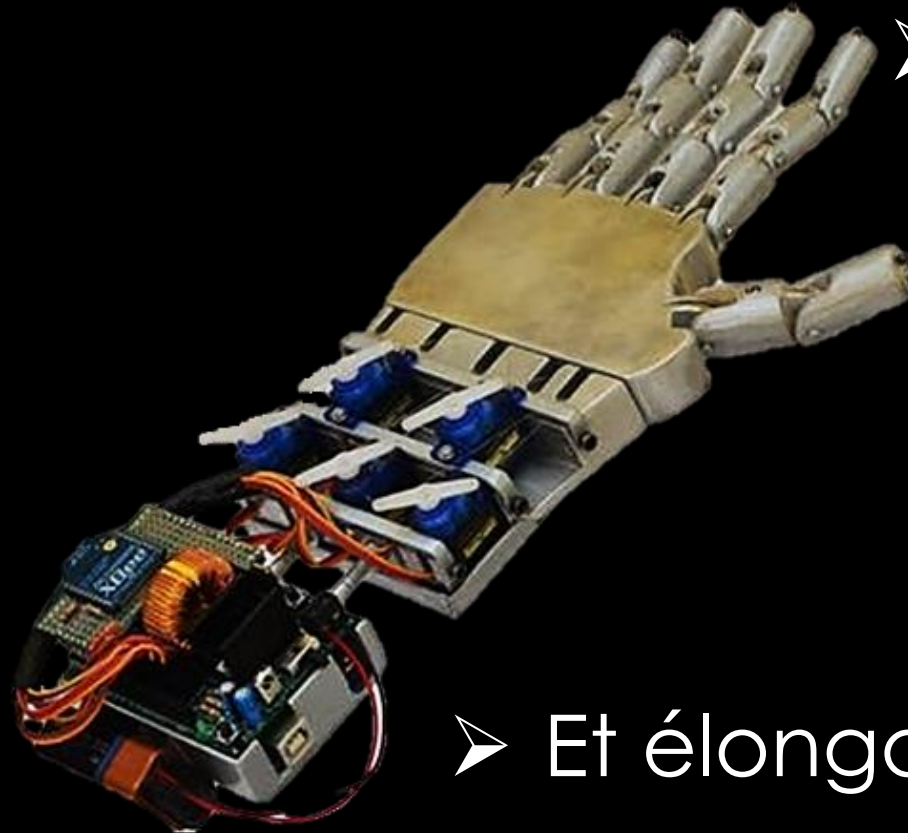
- Achevé
- En retard
- A venir



II. DIFFICULTÉS RENCONTRÉES



➤ Main articulée



➤ Mouvements des doigts



➤ Et élongation du bras robotique

III. SOLUTIONS À PROPOSER

➤ Main articulée

Modèle adéquat
avec
pouce mobile

OU

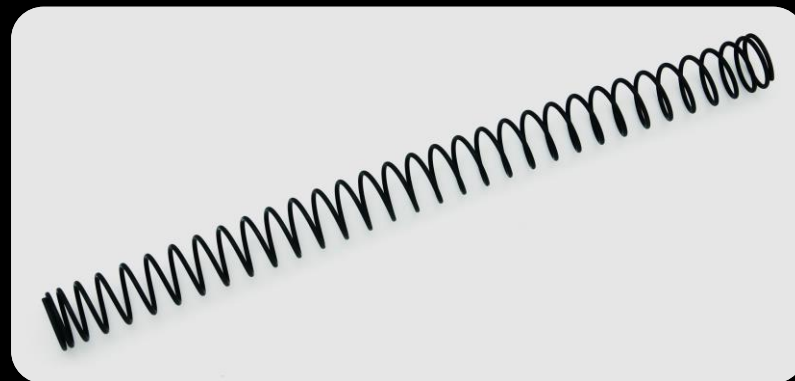
Impression 3D



SOFAB

III. SOLUTIONS À PROPOSER

➤ Mouvements des doigts

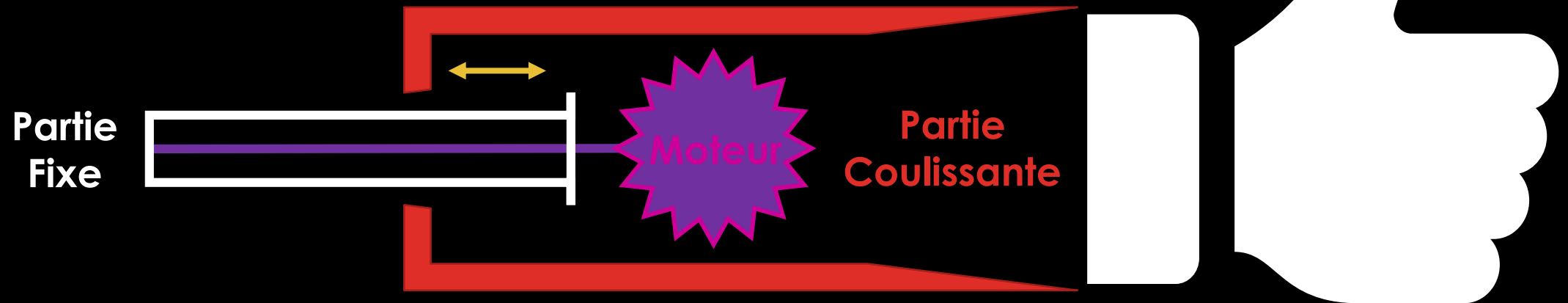


ou



III. SOLUTIONS À PROPOSER

➤ Élongation du bras



Système couissant
contrôlé par un moteur denté

CONCLUSION ET PERSPECTIVES

➤ D'ores et déjà...

➤ Et très prochainement...

Constatez par vous-même,
prototype à disposition

