

EXOSKELETON GLOVE

Benjamin CARBALLO, Joni FELCE & Mathieu VEBER

SOMMAIRE

I. Un Projet Ambitieux

II. Nos Déboires

III. Le Résultat Final

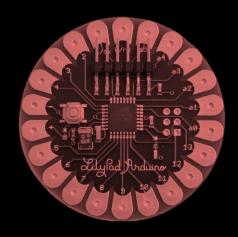
I. UN PROJET AMBITIEUX



	Janvier	Février	Mars	Avril	Mai
Conception du Projet					'hui
Réalisation du Gant					- Ourd
Traitement des Données					Aujo
Confection de la Main Robotisée					
Liaison entre les deux Objets					
Détection des mouvements du Poignet					
Poignet Robot Mobile					
Élongation de l'Avant-Bras					

II. NOS DÉBOIRES

> Gant connecté



Comment calibrer des résistances qui fluctuent ?





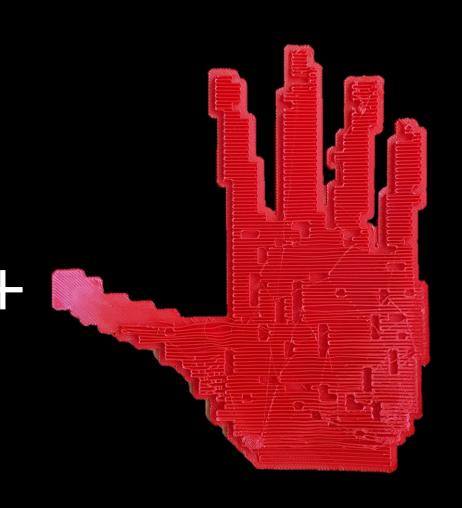
RIP Lilypad

II. NOS DÉBOIRES

> Main articulée



Comment faire pour que les doigts se déplient ?



III. LE RÉSULTAT FINAL

La résistance fluctue selon la flexion

Arduino mesure le « degré » de flexion

Les LED changent de couleur en fonction

Envoie des données grâce à ZigBee

Les doigts robotisés se replient d'autant

Arduino fait tourner les servomoteurs

Réception des données

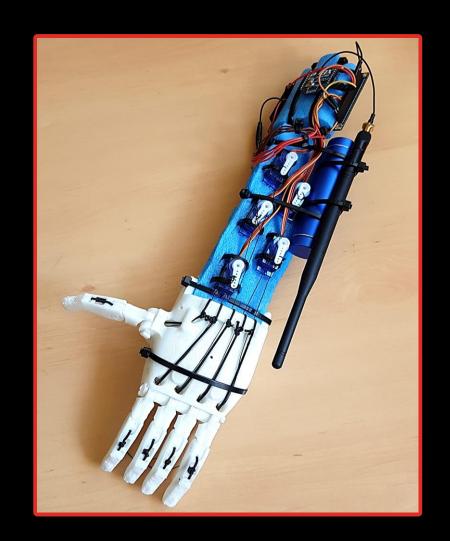


III. LE RÉSULTAT FINAL



Mieux que des mots...

...des gestes!



CONCLUSION ET PERSPECTIVES

Pourquoi s'arrêter dès *maintenant*?

- > Réalisation des fonctionnalités bonus
- > Motion Capture et Automatisation