

EXOSKELETON GLOVE

Benjamin CARBALLO, Joni FELCE & Mathieu VEBER

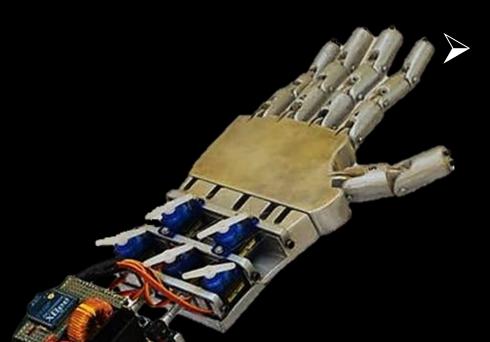
I. PLANNING



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

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

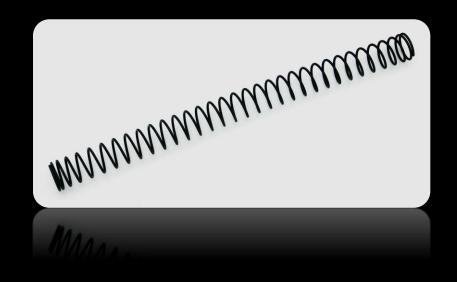
Impression 3D



III. SOLUTIONS À PROPOSER

Mouvements des doigts

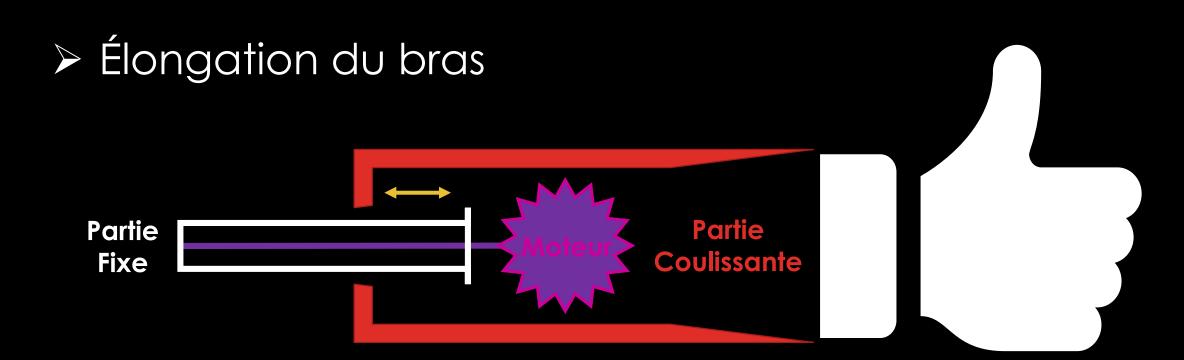






OU

III. SOLUTIONS À PROPOSER



Système coulissant contrôlé par un moteur denté

CONCLUSION ET PERSPECTIVES

D'ores et déjà...

> Et très prochainement...

Constatez par vous-même, prototype à disposition

