



Handuino

Campello Valentin
Jauffret Lucas

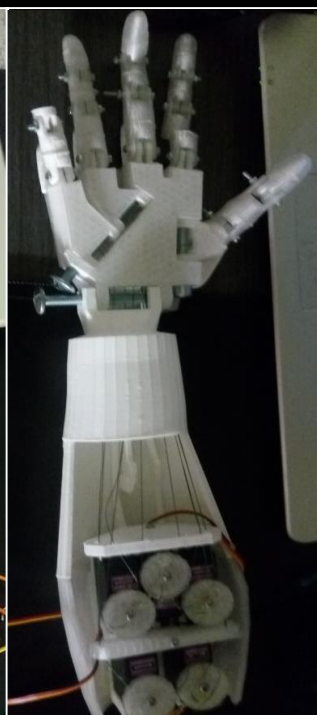
Sommaire

- Objectifs du projet
- Le matériel
- Utilisation du matériel (partie gant)
- Utilisation du matériel (partie main robot)
- Difficultés rencontrées partie code
- Difficultés rencontrées pendant la construction
- Conclusion

Objectifs du projet



Mouvement



Préhension



Communication

Le matériel



Résistance flexible



Carte Arduino



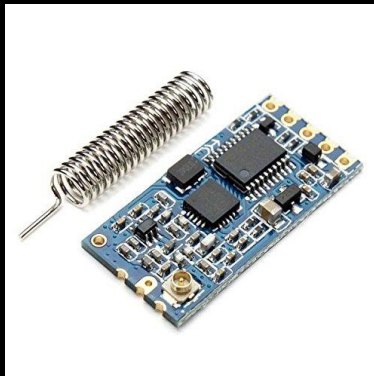
Bouton poussoir



Fil de pêche



Résistance



Modules HC-12

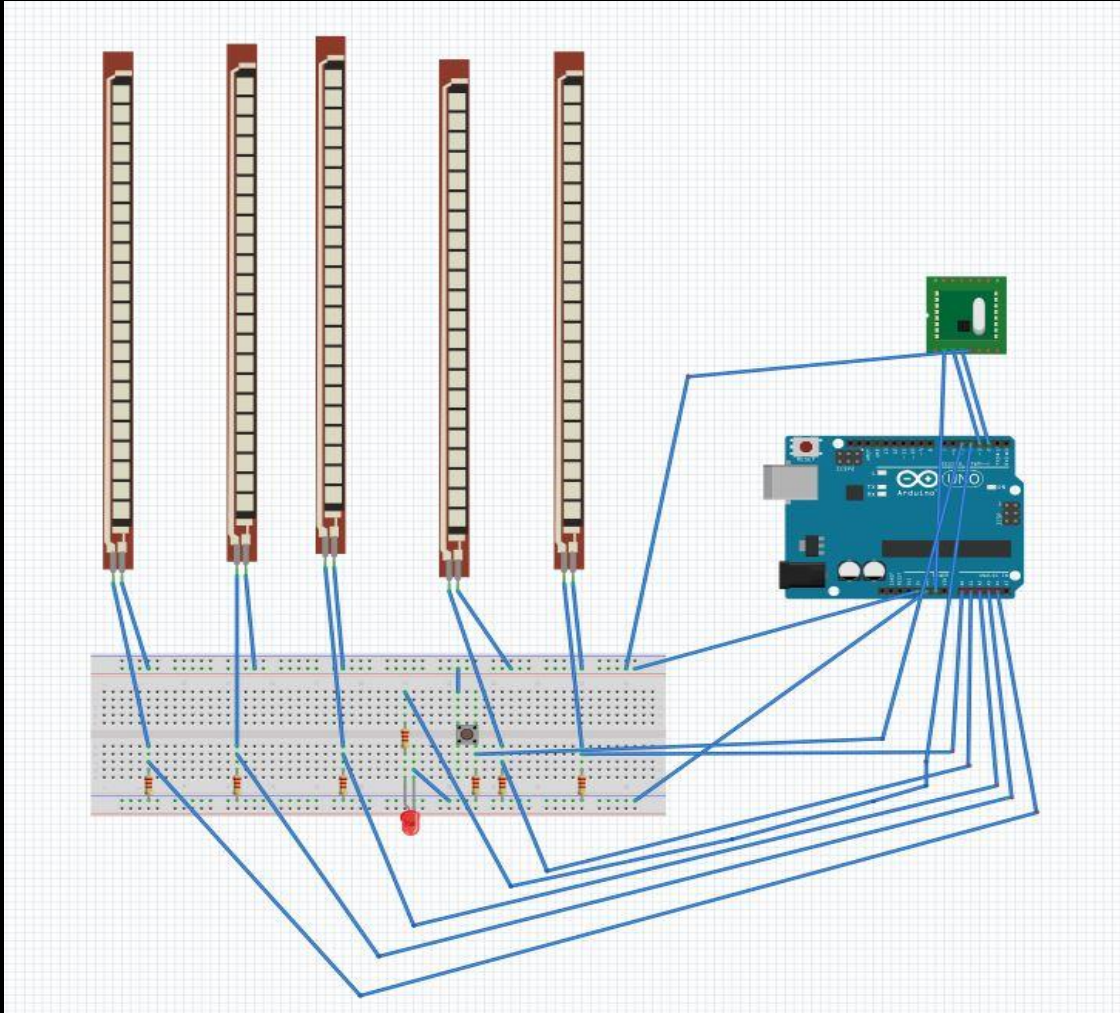


LED



Servomoteurs

Utilisation du matériel (partie gant)



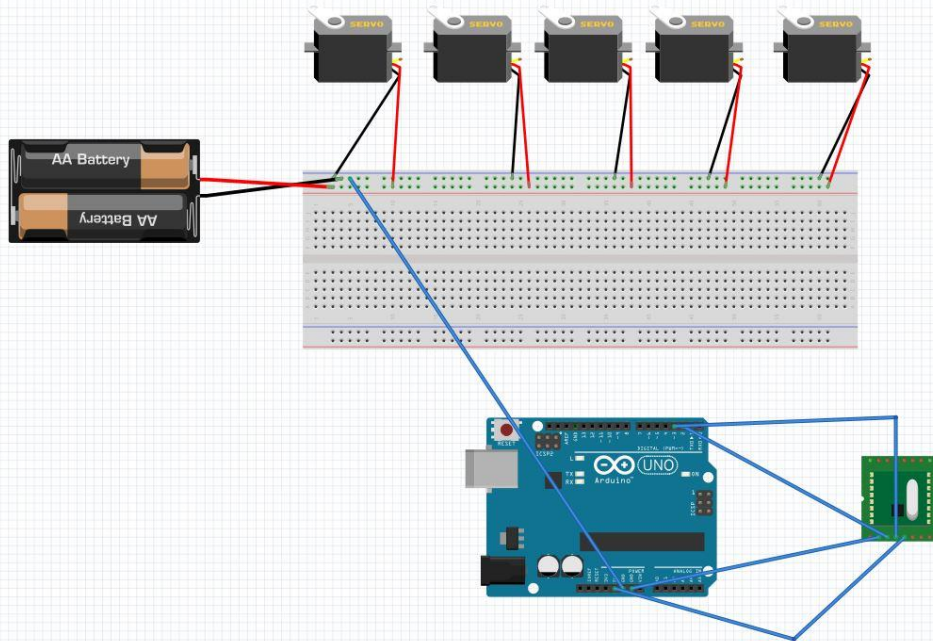
Résistance flexible possède une résistance variable

Elles sont montées en série avec une résistance classique

on récupère la tension entre chaque résistance

Le programme les traitent

Utilisation du matériel (partie main robot)



Batterie (ancien chargeur d'appareil photo) alimente les servos

Module radio récupère les données envoyées par la partie gant

Traitement des données

Difficultés rencontrées partie code

- Aucun dans un premier temps
- Communication (tableau de valeur)

```
HC12.write("<");  
HC12.write(thumb);  
HC12.write(annular);  
HC12.write(index);  
HC12.write(middle);
```

Difficultés rencontrées pendant la construction



- Retravailler les pièces
- Installer les fils de pêche
- La manière de serrer les boulons
- Temps approximatif: 12 heures

Conclusion