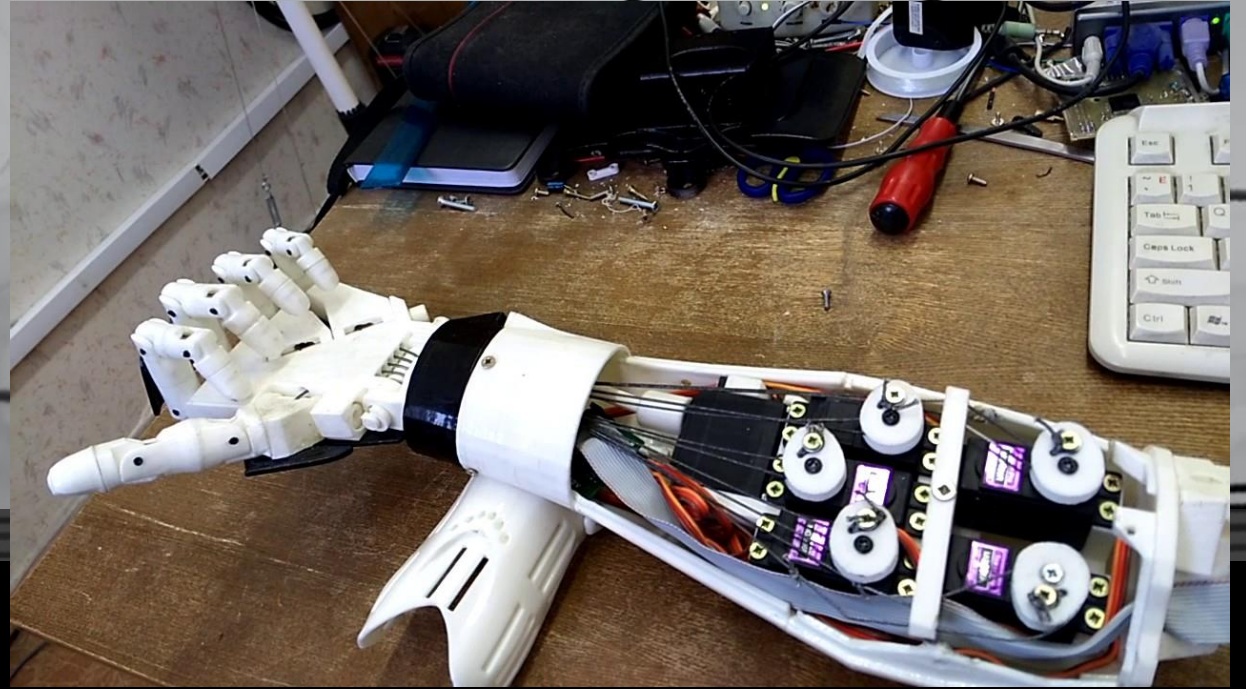


Handuino

Campello Valentin
Jauffret Lucas



Sommaire

- Problématique et objectifs
- Liste du matériel
- Schémas et fonctionnement
- La main robot
- Tâches à effectuer
- Conclusion

Problématique et objectifs du projet

Problématique: Comment saisir un objet sans contact direct ?

Objectifs fixés :

- Contrôler une main robotique avec un gant
- La main robot doit pouvoir tenir un objet
 - Communication sans fils

Liste du matériel



Résistance flexible



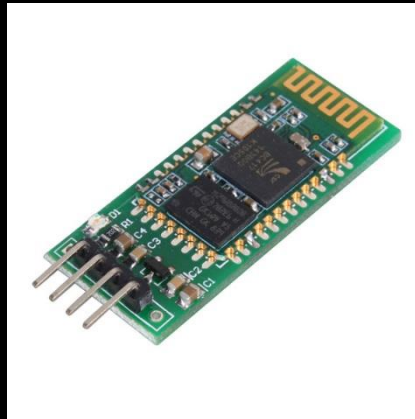
Carte arduino



Fil de pêche



Résistance



Modules Bluetooth



Servomoteurs

Schémas et fonctionnement

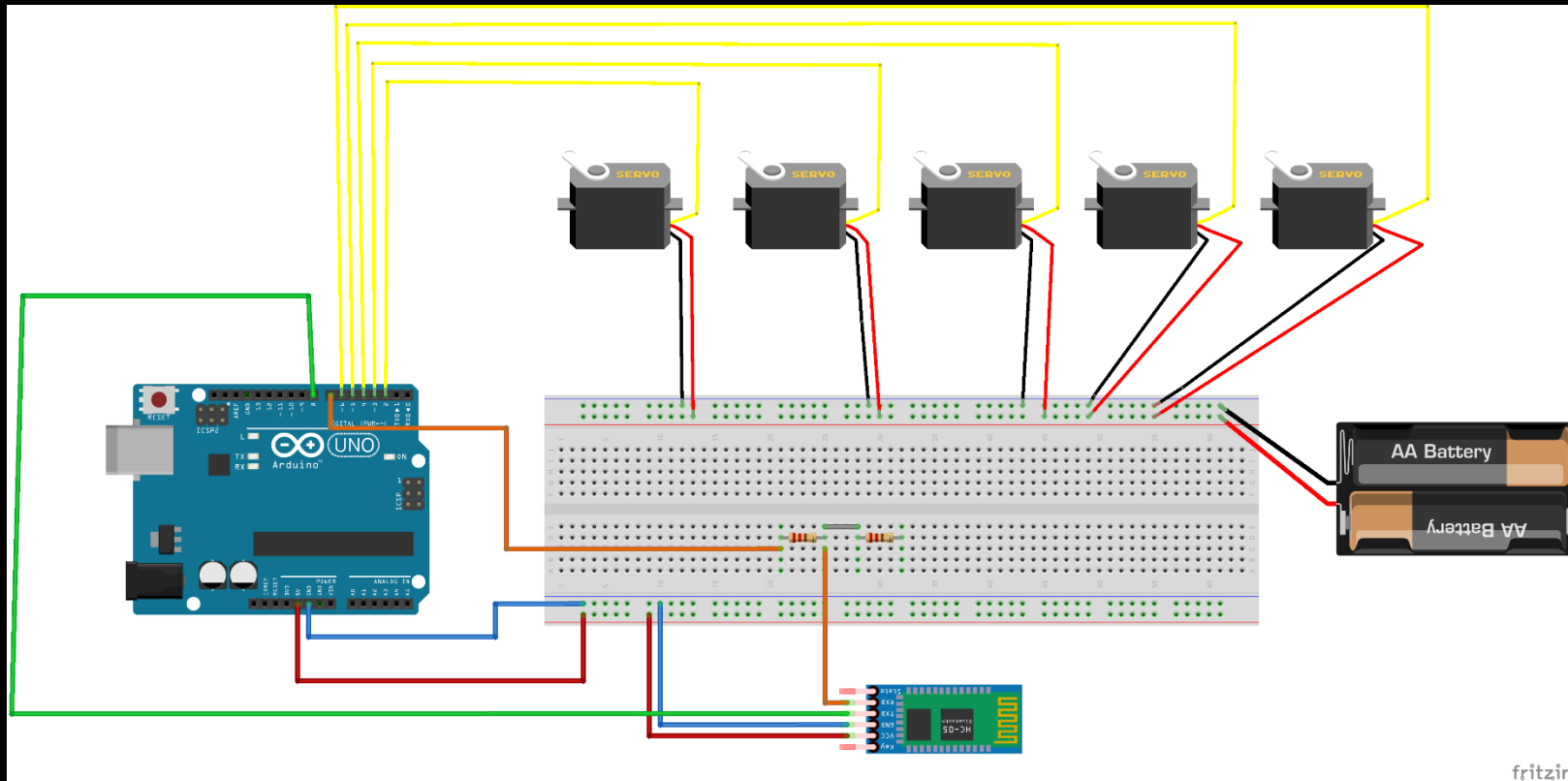


Schéma de
la main

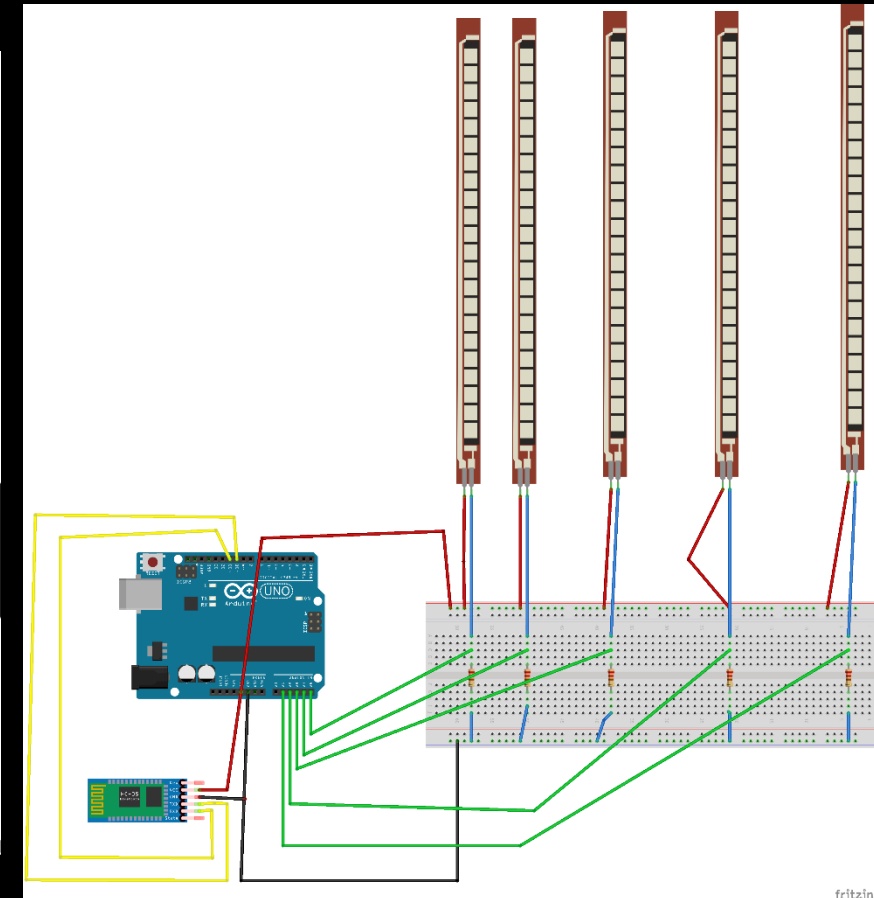
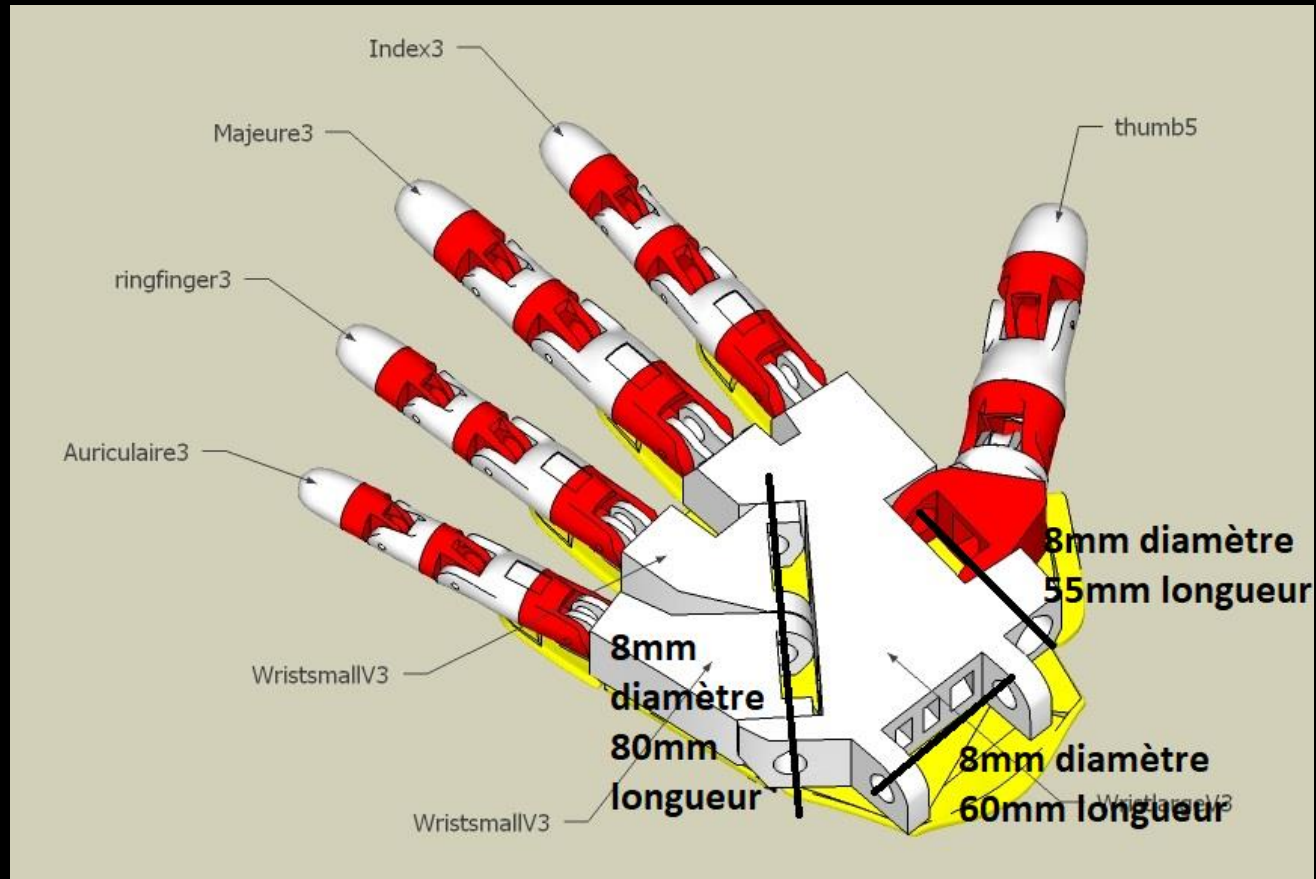


Schéma du gant

La main robot



Tâches à effectuer

- Usinage et Construction de la main 1 mois et demi / dès le retour des vacances
- Programmation partie main 1 mois / dès le retour des vacances
- Construction gant 1 mois
- Programmation partie gant 1 mois / dès le retour des vacances
- Communication gant /main 1 mois

Conclusion