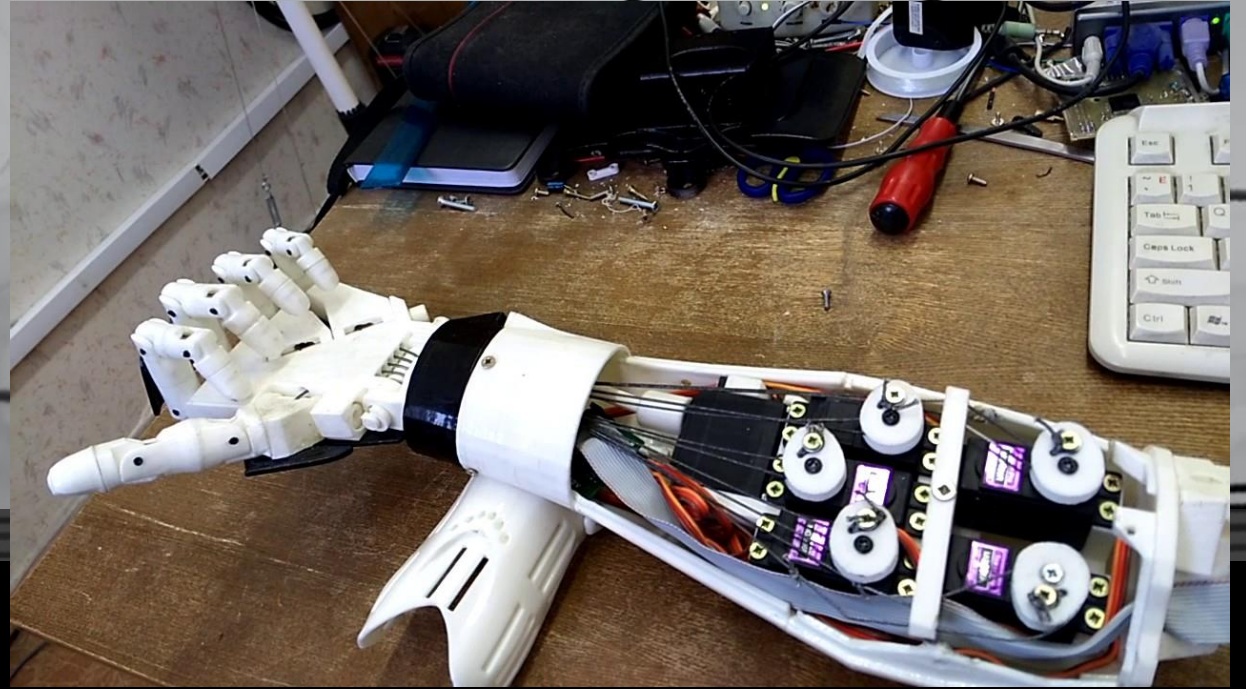


Handuino

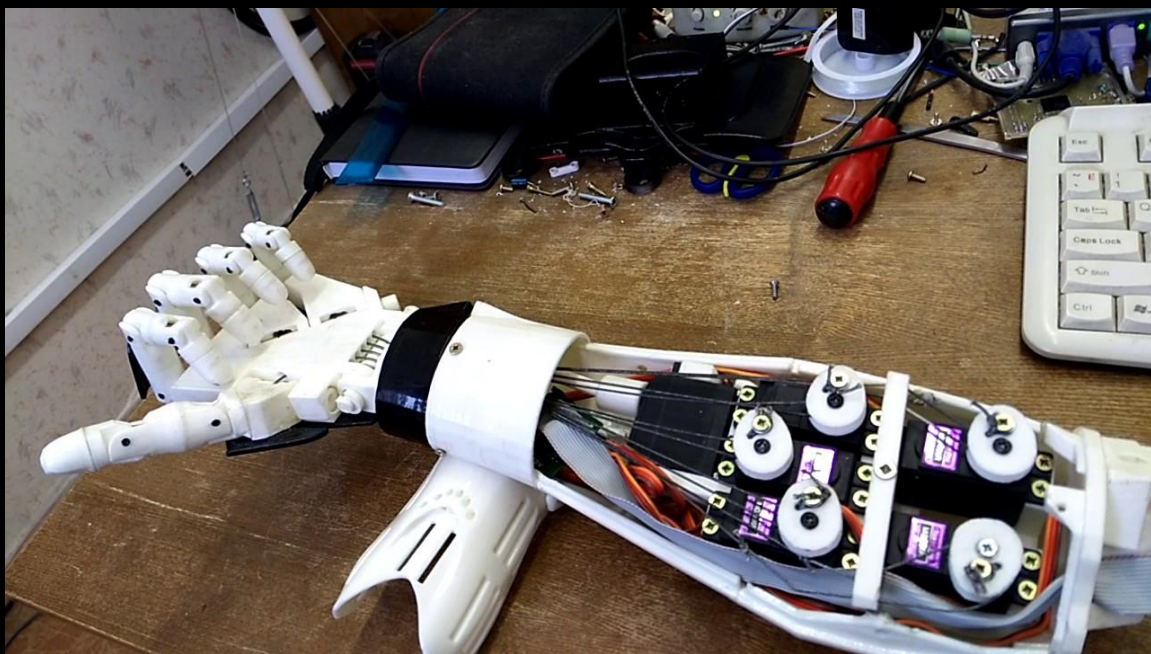
Campello Valentin
Jauffret Lucas



Sommaire

- Rappel du projet
- Etat des lieux du matériel
- Avancement
- Mise a jour des objectifs
- Retour sur le planning
- Conclusion

Rappel du projet



Etat des lieux du matériel



Résistance flexible



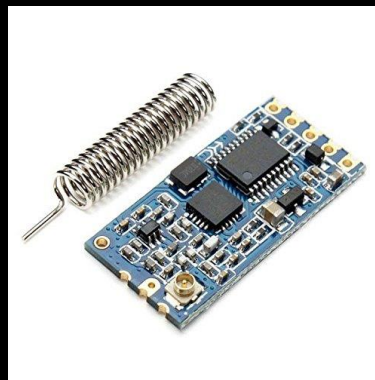
Carte arduino



Fil de pêche



Résistance



Modules HC-12



Servomoteurs

Avancement

Réussites:

Test et montage des composants

Programmes sans communications

Echec:

Communication avec les modules radios


Mise a jour des objectifs


Objectifs fixés :


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


Retour sur le planning

		< Fév Mar Avr Mai >			
Activity	Status				
Main					
Usinage et construction	En cours				
Code du fonctionnement des servos	Terminée				
Gant					
Fabrication					
code du fonctionnement du gant	Terminée				
Communication main/gant	En cours				

 Tâche effectuée
comme prévu

 Période prévue non
respectée

 Tâche en cours

 Tâche à démarrer

Conclusion