

Unità di controllo

- [Arduino R4 \(scuola\)](#)

Funzione:

Gestione centrale del sistema, acquisizione dati dai sensori e interpretazione dei gesti della mano

Sensori di input

- [5 Flex Sensor \(uno per dito\)](#)

Funzione:

Rilevazione della flessione delle dita per riconoscere i gesti della mano.

Caratteristiche tecniche principali:

- Lunghezza tipica: 2.2" o 4.5"
- Resistenza variabile in base alla piegatura

IMU (orientamento mano)

- [Giroscopio \(scuola\)](#)

Funzione:

Rilevazione dell'orientamento della mano

Utilizzo previsto:

- Distinzione tra gesti simili
- Eventuale associazione di movimenti a comandi speciali (es. "spazio" o "invio")

<https://youtube.com/shorts/MHI0FhyFmJc?si=d4RddaP3LYOSZCy7>

Alimentazione

- Batteria (scuola)

Cablaggio e supporto

- Cavi Dupont (maschio–femmina)
- Resistenze (10k Ω per partitori dei flex)
- Basetta millefori oppure breadboard piccola
- Guanto
- Fascette