**Cahier des Charges**

Machine à grappin :

Le déplacement du grappin est contrôlé par un robot à câbles.

* Les câbles sont télécommandables via Bluetooth sur un téléphone
* La pince à 3 doigts s’ouvre et se ferme via Bluetooth
* La pince peut se déplacer de gauche à droite, de haut en bas grâce aux différents câbles
* La pince est capable d’attraper avec précision (sans faire tomber) un petit ou gros objet (à dimension raisonnable), puis de se déplacer dans l’espace (en 4D) de façon précise sans endommager l’objet pris.