# Introduction

Ce document décrira, pour chaque gant :

* Leur description
* Leurs caractéristiques (poids, taille, etc.) et propriétés haptiques (retour de force, vibrations, ressenti de texture, etc.)
* La description de leur SDK (comment il marche, quelles classes utiliser, etc.)
* Comment intégrer le gant à notre application
* Tests et résultats

# Gants SenseGlove

## Description

Notre première paire de gants, nommée **SenseGlove**, est une interface haptique exo-squelettique. Ils sont reliés par câbles à un moteur central, lui-même relié au PC par deux câbles. Avec 24 degrés de liberté, les SenseGlove reproduisent avec précision les doigts, la main et le poignet par tous les gestes possibles.

En tant qu’exosquelette, ces gants possèdent un système de retour de force appliqué à chaque doigts allant jusqu’à 1,8kg de force créant ainsi la sensation de matériaux durs et mous.

Avec un moteur présent dans chaque doigt, le SenseGlove peut produire des vibrations pour des signaux interactifs comme le clic sur un bouton.

## Propriétés / Caractéristiques

* Gants exo-squelettiques
* Liaison au PC par câbles avec un passage par le moteur (grosse boite bleu)
  + [METTRE IMAGE DE LA CONNECTION ICI, DISPO DANS LE PETIT PAPIER DANS LA BOITE]
  + La liaison peut se faire avec 1 gant ou 2 gants
  + Connecter les câbles aux bonnes sorties si on utilise 1 gants.
  + Taille des câbles : **XXX**
* Retour de force allant jusqu’à 1.8kg de force par doigt
* 24 degrés de liberté. Tracking des doigts, de la main et du poignet
* SDK Unity avec documentation complète sur le dépôt GitHub.
* Poids : **XXX**
* Taille [hauteur/largeur] : **XXX**
* Scène d’exemple disponible sur le dépôt

# SDK

Documentation dispo sur le wiki