



UNIVERSITÉ PARIS 8



UNIVERSITÉ PARIS-OUEST
NANTERRE

CONTRÔLE D'UNE MAIN ROBOT

Rapport de stage

Auteur :

Nizar ABAK-KALI

Responsables :

M. Nicolas JOUANDEAU

M. Adrien REVAULT D'ALLONES

17 juillet 2014

Remerciements

Je tiens à remercier quelqu'un ...

Table des matières

Introduction

Introduction.....

Déroulement du stage

1 Organisation du temps de travail

Problématique

2 Objectif

3 Liaisons avec les deux autres projets

Solutions existantes

- 4 Projet : InmoovHand
- 5 Plateforme ROS et Arduino
- 6 Autre type de main : shadow-hand

Solutions proposées

7 Sous problématiques

8 Application pratique

Expérimentations

9 Montage

10 Protocole

11 Résultats

Conclusion