

# Charly

- [V0.0](#)
- [Description](#)

# V0.0

Ce chapitre est consacré à la première version du projet Charly. Il s'agit d'un prototype très rudimentaire du projet.

# Description

Le projet Charly est un bras robotique interactif et polyvalent contrôlé par un joystick, conçu pour offrir une expérience immersive dans le domaine de la robotique.

La principale caractéristique du projet Charly réside dans l'utilisation d'un joystick analogique pour contrôler les mouvements du bras robotique. Le joystick permet une interaction intuitive, où les mouvements de l'utilisateur sont convertis en commandes pour les servomoteurs du bras. Grâce à cette fonctionnalité, les utilisateurs peuvent diriger le bras robotique avec précision et fluidité, offrant ainsi une expérience de contrôle immersive.

Ce projet est réalisé en remplacement d'un stage de découverte d'entreprise prévu dans le cursus CMI EEA, sous la direction de Mme Aurélie Gensbittel.

Maître de conférences ,

Laboratoire de Génie Electrique et Electronique de Paris (GeePs)

Faculté des Sciences et Ingénierie,

Campus Pierre et Marie Curie

4 place Jussieu, 75005 Paris

T65/66 1er étage B111

01 44 27 43 10

[aurelie.gensbittel@sorbonne-universite.fr](mailto:aurelie.gensbittel@sorbonne-universite.fr)  
[sorbonne-universite.fr](http://sorbonne-universite.fr)