

Étape 2 : Conception de la première version de la main avec gant de contrôle

1. **Prototypage des autres doigts :**

- Répliquer les étapes de modélisation, fabrication, et test pour les cinq doigts.

2. **Assemblage global :**

- Concevoir une base supportant les doigts et leurs moteurs (métacarpiens).
- Synchroniser les mouvements via une commande centralisée.

3. **Développement du gant de contrôle :**

- **Capteurs** : Installer des capteurs de flexion sur un gant textile pour capter les mouvements.
- **Communication sans fil** : Développer un système Bluetooth ou Wi-Fi pour transmettre les données du gant à la main robotique.

4. **Tests d'intégration :**

- Vérifier que les mouvements captés par le gant se traduisent fidèlement dans les actions de la main

Revision #3

Created 23 December 2024 07:26:19 by Fichera Enzo

Updated 23 December 2024 08:35:10 by Fichera Enzo