

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