

Étape 3 : Conception de la version avec tous les degrés de liberté

1. **Amélioration des doigts :**

- Ajouter des moteurs et des capteurs pour permettre des mouvements supplémentaires (abduction, adduction, rotation).
- Revoir la conception mécanique pour intégrer ces nouveaux degrés de liberté.

2. **Coordination des mouvements :**

- Développer une commande centralisée plus complexe pour gérer les mouvements multi-axes.
- Modifier les algorithmes de contrôle pour fluidifier les actions.

3. **Modification du gant :**

- Adapter le gant pour intégrer des capteurs supplémentaires permettant de détecter les nouveaux degrés de liberté.
- Tester la précision et la compatibilité des nouveaux capteurs avec le système existant.

4. **Tests fonctionnels :**

- Valider chaque mouvement pour s'assurer qu'il correspond aux attentes humaines.
- Évaluer les limites mécaniques et électroniques.

Revision #2

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

Updated 23 December 2024 08:40:10 by Fichera Enzo