

Présentation du projet

Ce projet vise à développer une main robotique capable de reproduire les mouvements d'une main humaine. L'objectif est de permettre un contrôle précis grâce à un gant équipé de capteurs, transmettant les mouvements de l'utilisateur à la main artificielle. La première version se concentrera sur les mouvements de base (flexion et extension) pour saisir et maintenir des objets, tandis que les versions ultérieures intégreront des degrés de liberté complets et optimiseront la puissance et la précision des actions.

Objectifs

L'objectif principal du projet est de reproduire fidèlement les degrés de liberté d'une main humaine. La main robotique doit également être capable de fournir une force suffisante pour manipuler des objets variés et être contrôlée via un gant sans fil de manière intuitive.

Plan

1. Prototyper un doigt fonctionnel.
2. Construire une main complète avec un gant de contrôle.
3. Ajouter tous les degrés de liberté pour reproduire les mouvements humains.
4. Optimiser la force et la durabilité de la main robotique.

Informations et coordonnées

- Enzo Fichera
- enzolfichera@gmail.com
- Débuté en décembre 2024

Revision #5

Created 23 December 2024 07:26:17 by Fichera Enzo

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