

Shelly CLEMENTE : La prothèse d'une main

Le projet que j'ai choisi parmi les projets qui se déroule au FabLab est la prothèse d'une main par Stephanie Uk et Emmanuel Thiéry.

L'objectif de ce projet est de créer une prothèse qui est plus esthétique que fonctionnelle. En d'autres termes, les éléments électriques ne devraient pas être vu, mais il est toujours en mesure d'effectuer des tâches simples comme la tenue d'objets. Les utilisateurs cibles de cette équipe sont des enfants, qui est pourquoi il doit être convivial. Cela m'a intrigué parce que c'est certainement une façon de l'aborder plus commercial dans un projet de ce genre.

Les prothèses ont toujours été un sujet de curiosité pour moi car je les vois très souvent dans les films et les séries de télévision. Je voulais savoir comment ça fonctionne dans la vraie vie, sans la magie de Hollywood. Mais ce qui m'intéresse le plus c'est de voir toutes les connexions, la programmation et les composants qui font marcher la prothèse car je pensais que c'était un projet vraiment avancé et pas très réalisable pour des personnes qui ne sont pas encore des professionnels.

Comme dans notre projet, ils utilisent des fichiers qu'ils ont trouvé en ligne pour la prothèse Raptor Hand. La première étape consiste de la programmation. Ce qui m'a choqué c'est que la prothèse n'a pas besoin de moteur pour fermer et s'ouvrir la main mais grâce à une liaison pivot et certains fils élastiques. On peut aussi voir que le code est pas très long et relativement simple à comprendre.

En lisant l'information sur le page wiki, j'ai pu conclure que c'est un projet très intéressant et utile. J'ai remarqué qu'ils n'ont pas besoin beaucoup de matériaux et donc c'est possible que ce n'est pas un projet qui coûte pas très cher. Le projet n'est pas encore fini, donc j'aimerais voir le produit final quand ils sont finis et de voir la prothèse en action.

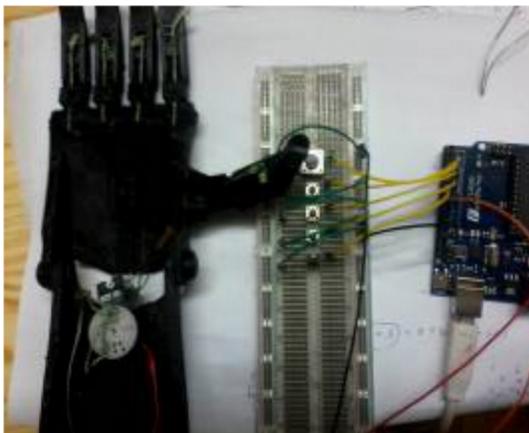


Photo du Raptor hand avec les connexions avec l'Arduino

(source : http://www.pmclab.fr/wiki/dokuwiki/doku.php?id=wiki:projets:main_robotique-ips)

Lien du wiki : http://www.pmclab.fr/wiki/dokuwiki/doku.php?id=wiki:projets:main_robotique-ips