MISE EN SITUATION

Préhenseur artificiel

Certaines situations nécessitent de manipuler des objets de façon déportée. Un préhenseur pilotable à distance est alors nécessaire.

Figure 1 : microchirurgie rendue nécessaire pour des gestes de très haute précision et/pou parce que le praticien est très éloigné du patient (plusieurs centaines ou milliers de kilomètres)

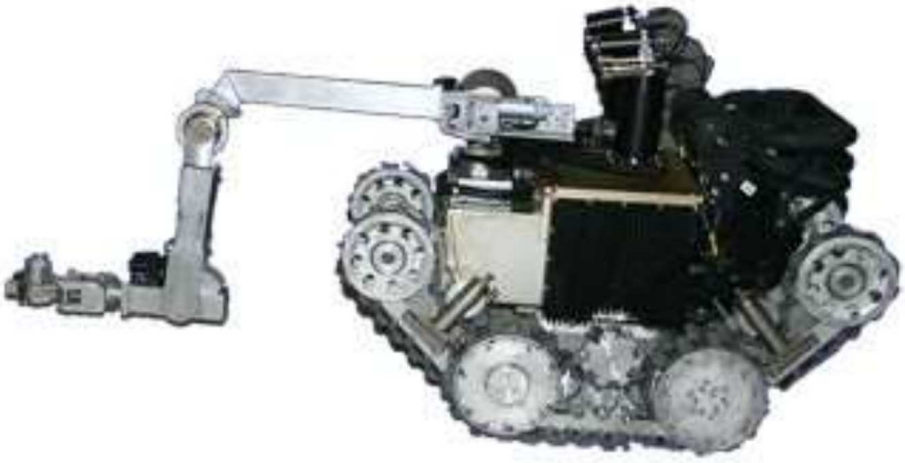
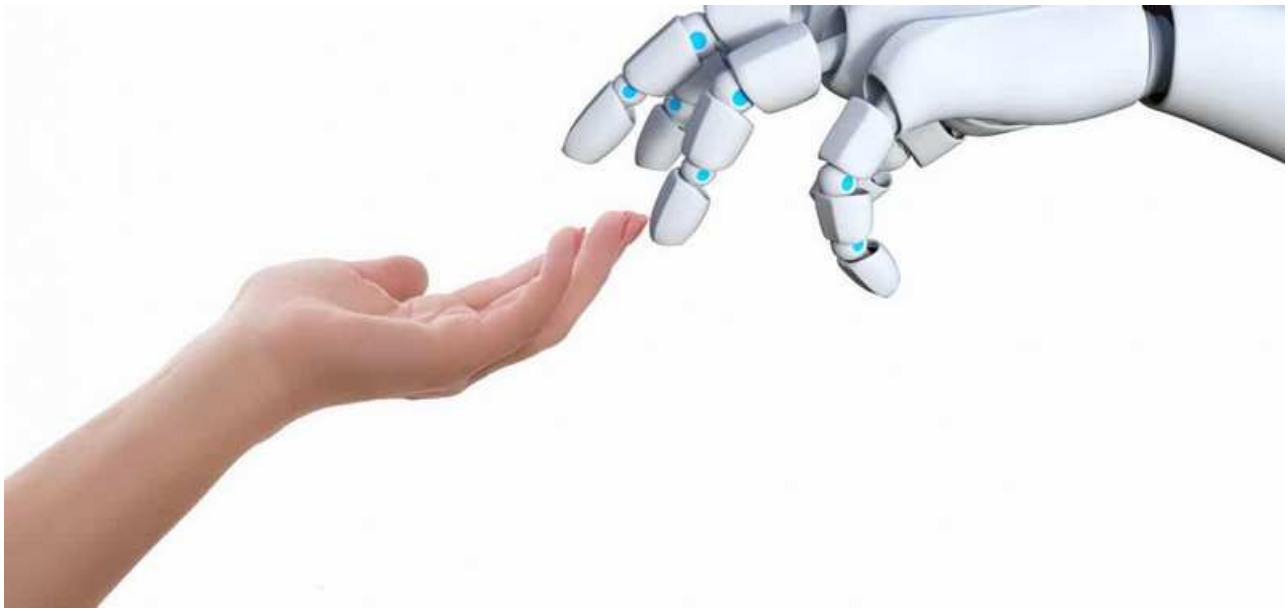


Figure 2 : robot d'intervention en milieu à risque explosif, biologique ou nucléaire

- **Restriction du projet :** seul le cas de l'assistance à l'opération pour un chirurgien est traité.

- **Objet du projet :**

Concevoir un préhenseur capable de reproduire certains mouvements d'une main humaine.



- **Durée du projet :** 48 heures

- **Taille des équipes :** 7 élèves max.

- **Productions attendues :**
    - Une **maquette prototype** (matérielle et logicielle) montrant la faisabilité technique de la réponse au besoin. On n'attend pas un produit fini industrialisé prêt à être commercialisé : on reste dans le domaine de la R&D.
    - Un seul et unique **compte-rendu par équipe** de travail qui respecte les préconisations fournies dans le fichier « ***Consignes générales relatives à la rédactions des rapports de projet.pdf*** ».