

Résumé

Dans le monde d'aujourd'hui, il y a un besoin croissant de créer des bras artificiels pour différentes situations inhumaines où l'interaction humaine est difficile ou même impossible. Ils peuvent effectuer des lectures d'un volcan actif à la diffusion d'une bombe. Ici, nous proposons de construire un bras robotique contrôlé par des mouvements de bras humains physiques dont les données sont acquises grâce à l'utilisation d'accéléromètres et de capteurs de flexion, contrôler par un carte ARDUINO .