

# 4. Impressions 3D

Il a ensuite fallu imprimer le boîtier qui viendrait accueillir les poids.

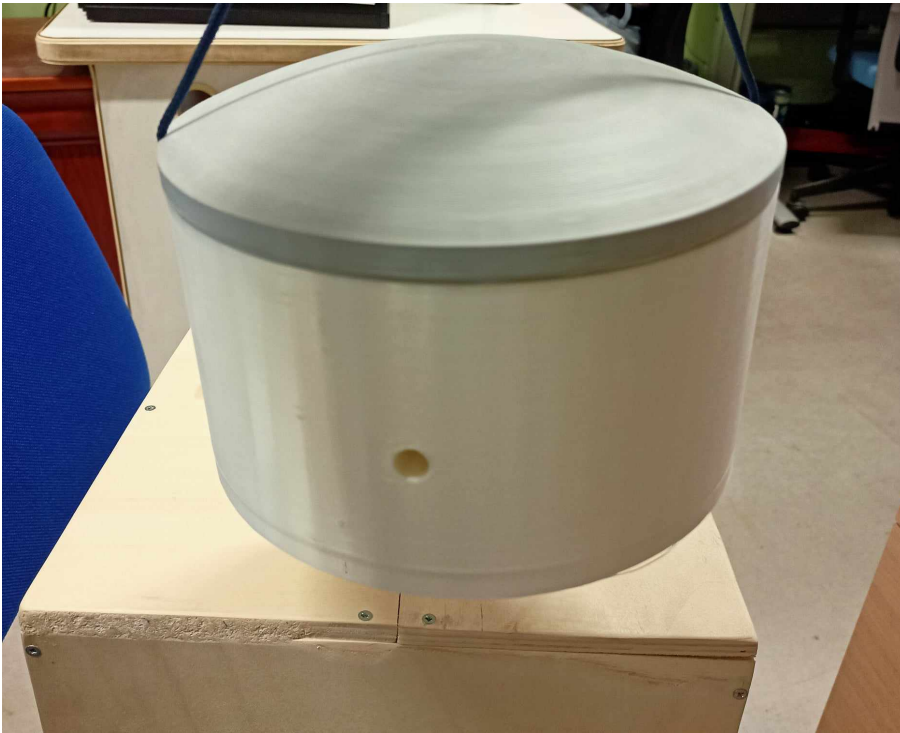
L'impression a été réalisée au Fablab de Sorbonne Université. Photos ci dessous.



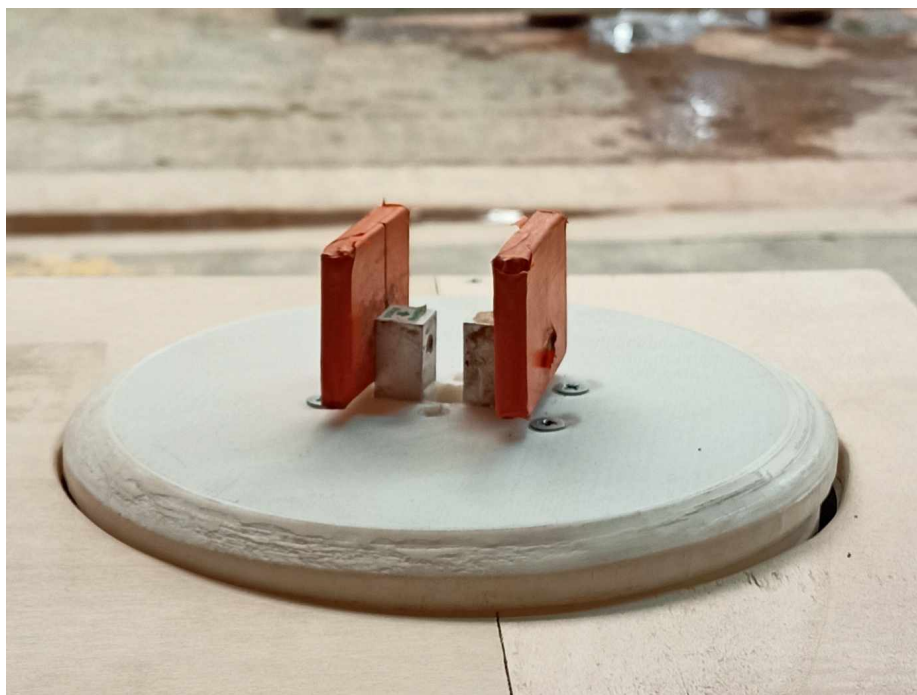
*Systeme vu du haut*

Le bouchon, de par sa petite taille a été la première à être imprimée. Un trou a été prévu sur le haut du bouchon afin de pouvoir y glisser une fine cordelette et récupérer le boîtier au cas où l'éléphant n'y arriverait pas par lui-même.

Ensuite le reste de la boîte a été imprimée, ainsi qu'un deuxième couvercle grâce auquel nous calculerons non pas la force de suction, mais la force de pincement



*Système entier avec bouchon succion*



*Bouchon 2, pensé pour accueillir deux Load Cells*

Parce que en parallele une experience était en cours pour évaluer la force de pincement en bout de trompe de l'éléphant, un deuxième bouchon a été conçu. Les load cells attachées à ce bouchon sont directement relié à une carte arduino envoyant en temps réel