

4. Impressions 3D

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

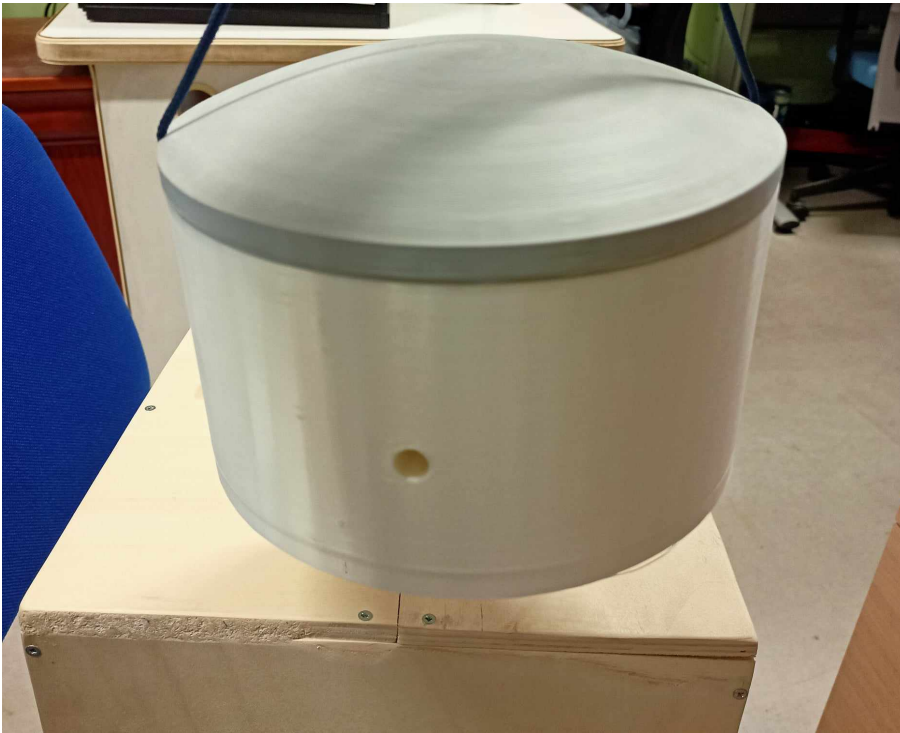
L'impression a été réalisée au Fablab de Sorbonne Université. Photos ci dessous.



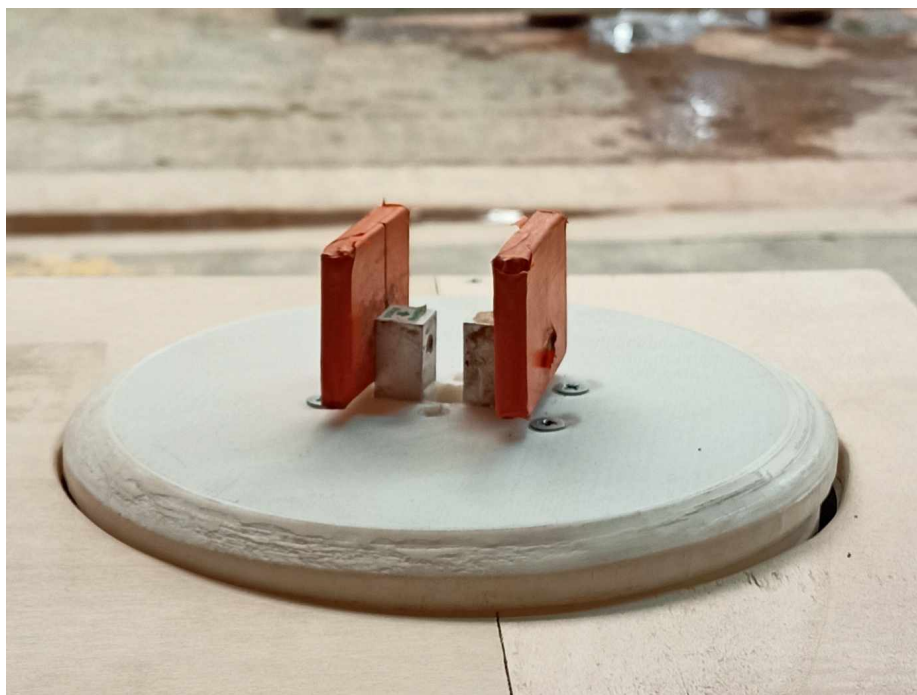
Systeme vu du haut

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