

# Boitier capteur + Glissière

## Boitier Capteur

### Informations

- Léa BOUBLIL
- lea.boublil@sorbonne-universite.fr
- L2 CMI Mécanique
- 28/03/2024

### Contexte

Le boitier de capteur et la glissière ont été modélisé dans le cadre de l'UE conception d'un robot ROMARIN, sur le projet Glider.

### Objectifs

Le boitier doit être totalement étanche quand on rajoute un joint (d'étanchéité hein). Il y a les support de capteur qui sont censé être aux bonne dimension pour maintenir les capteur sur le boitier.

On a ajouté une glissière pour pouvoir utiliser le boitier sur d'autre projet que le Glider. Il faut minimiser son volume pour éviter qu'elle agisse comme un flotteur tout en restant assez solide pour maintenir le botier en cas de colision.

Je vais rajouter les pièce en version CatPart (pour qu'elle puissent être modifié) et stl (pour imprimer le modèle actuelle)

Pour l'instant il manque le couvercle de protection qui permettra de protégé les capteurs dans l'eau

### Matériel

- Impression filament

### Machines utilisées

Imprimante 3D du FabLab

# Construction

Modélisation sur Catia, puis impression.

Faire des trou pour faire passer les câbles, collage des supports, ajout du joint et du mastic pour l'étanchéité et des vis pour resserrer le boitier.



---

Revision #1  
Created 19 May 2024 11:23:07 by Ouerfili Chaima  
Updated 19 May 2024 11:23:07 by Ouerfili Chaima