

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 #3
Created 28 March 2024 09:57:18 by Boublil Lea
Updated 28 March 2024 10:21:02 by Boublil Lea