

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 OceanoBox (lié au Glider).

Objectifs

Le boitier doit être totalement étanche et amovible.

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.

Matériel

- Impression filament

Machines utilisées

Imprimante 3D du FabLab

Construction

Modélisation sur Catia, puis impression. Vous pouvez voir le projet complet sur la page :

<https://romarinsu.wordpress.com/> (faut que je complète le titre)

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.

Toutes les pièces :

Tube_VFlebon.zip



Revision #7
Created 28 March 2024 09:57:18 by Boublil Lea
Updated 19 September 2024 12:13:16 by Boublil Lea