

Rapport 10/01/22 : Olivieri Rémi

Lors de cette séance, j'ai d'abord aidé mon collègue à tester les moteurs et à les souder sur le driver.

Par la suite, je me suis renseigné sur la façon dont on pourrait découper la boîte du dessus. J'ai donc utilisé le site [makercase](#) afin de générer un pattern de boîte que je pourrais par la suite découper au laser. J'ai utilisé les mesures que j'avais au préalable fait sur [OnShape](#). Cela a créer une boîte à assembler grâce à des encoches présentes sur les côtés.

Unités

Largeur
 mm

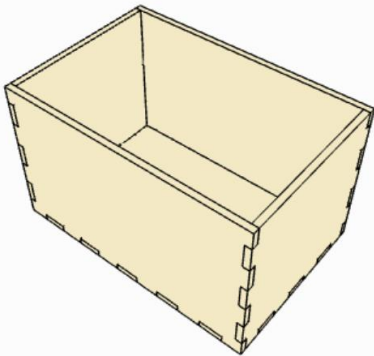
Hauteur
 mm

Profondeur
 mm

Dimensions Intérieures ou Extérieures?

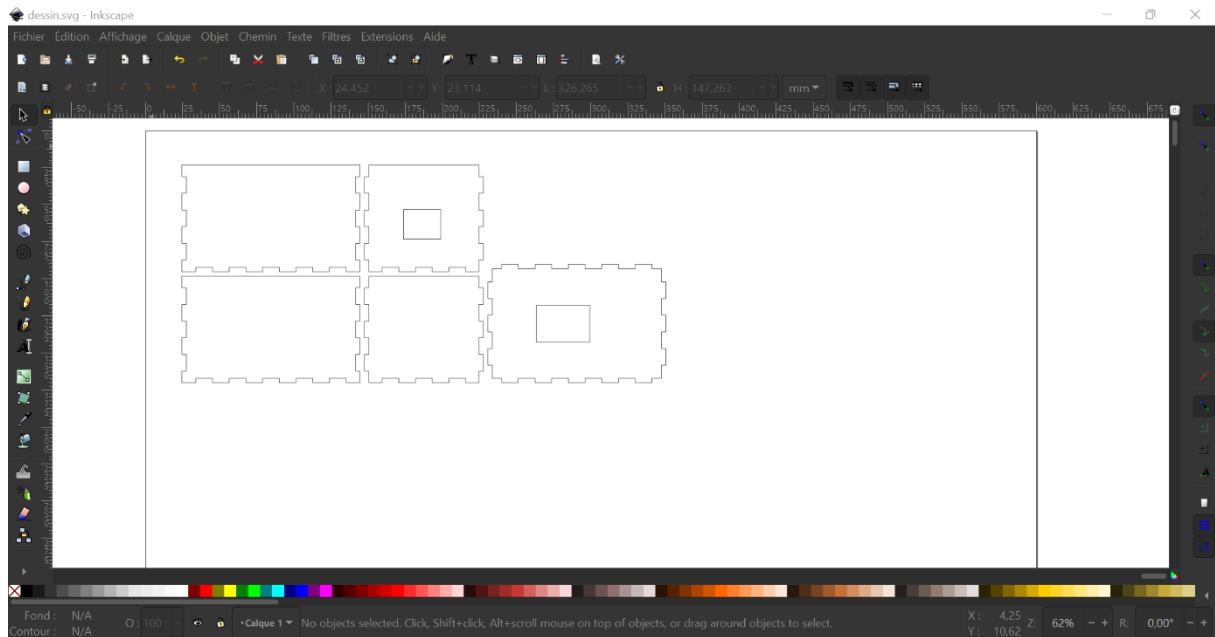
Epaisseur du Matériau

Boîte ouverte ou fermée?



=====

J'ai par la suite importé le fichier .svg généré par le site sur le logiciel [Inkscape](#) que j'ai dû apprendre à manipuler car je ne le connaissais pas du tout. J'ai ensuite rajouté les trous à faire sur les côtés de la boîte toujours grâce à [Inkscape](#).



J'ai finalement pu après cette création de maquette, l'apporter au FabLAB afin qu'elle puisse être découpé au laser.



Après l'avoir un peu nettoyée, peaufinée, puis assemblée, elle est prête à être mise sur le dessus du tank. Il ne manque plus qu'à découper la pièce à l'arrière pour positionner les batteries.

(Trou du dessus pour placer le servomoteur, et sur le côté pour faire passer les câbles des batteries à la carte Arduino).