

# Séance 1

**14-11-2023**

## Travail réalisé :

Pour cette première séance, on a reçue les premiers composants de notre Project :

Moteur brushless

Esc

Personnellement, j'ai travaillé sur la coque de notre robot, plus spécifiquement, sur l'étanchéité de la boîte qui servira à abriter les composants électronique de notre robot.

Mr Xavier nous a conseillé de lire un blog traitant l'impression 3D de model creux et étanche



Créer une boîte étanche en soit représente un défis de taille, avec tous les branchement qu'on devra faire passer, le fait qu'elle doit pouvoir s'ouvrir, la tâche n'est pas des plus aisée.

Il faut tout d'abord prendre en compte la force de pression qui sera exercé sur notre boîte, afin de terminer la l'épaisseur des couches d'impression requit. Ensuite il nous faut déterminer le nombre et la taille de troue que notre boîte doit avoir afin de les rendre étanche a leur tour, ensuite on doit garantir le mieux possible que l'étanchéité resettera la même après une ouverture de la boîte.

Objectifs pour la séance prochaine :

Finir la modélisation de la boîte l'imprimer afin de la tester méticuleusement avant de mettre des circuits électriques a l'intérieur.